



IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re application of: **AKIYAMA, Hiroshi, et al.**

Group Art Unit: **Not Yet Assigned**

Serial No.: **10/764,560**

Examiner: **Not Yet Assigned**

Filed: **January 27, 2004**

For. **OPERATION MICROSCOPE APPARATUS**

CLAIM FOR PRIORITY UNDER 35 U.S.C. 119

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Date: April 20, 2004

Sir:

The benefit of the filing date of the following prior foreign application is hereby requested for the above-identified application, and the priority provided in 35 U.S.C. 119 is hereby claimed:

Japanese Appln. No. 2003-22832, filed January 30, 2003

In support of this claim, the requisite certified copy of said original foreign application is filed herewith.

It is requested that the file of this application be marked to indicate that the applicants have complied with the requirements of 35 U.S.C. 119 and that the Patent and Trademark Office kindly acknowledge receipt of said certified copy.

In the event that any fees are due in connection with this paper, please charge our Deposit Account No. 01-2340.

Respectfully submitted,

ARMSTRONG, KRATZ, QUINTOS,
HANSON & BROOKS, LLP

William G. Kratz, Jr.
Attorney for Applicants
Reg. No. 22,631

WGK/rmp
Atty. Docket No. **040022**
Suite 1000
1725 K Street, N.W.
Washington, D.C. 20006
(202) 659-2930



23850

PATENT TRADEMARK OFFICE

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 3 年 1 月 3 0 日
Date of Application:

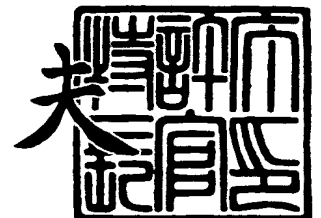
出 願 番 号 特 願 2 0 0 3 - 0 2 2 8 3 2
Application Number:
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 3 - 0 2 2 8 3 2]

出 願 人 株式会社トプコン
Applicant(s):

2 0 0 4 年 1 月 2 2 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今 井 康 夫



出証番号 出証特 2 0 0 4 - 3 0 0 1 6 9 4

【書類名】 特許願

【整理番号】 16061

【提出日】 平成15年 1月30日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 G02B 21/06
G02B 21/22
A61B 19/00
A61F 9/00

【発明者】

【住所又は居所】 東京都板橋区蓮沼町 7 5 番 1 号 株式会社トプコン内

【氏名】 秋山 宏

【発明者】

【住所又は居所】 東京都板橋区蓮沼町 7 5 番 1 号 株式会社トプコン内

【氏名】 高木 和俊

【特許出願人】

【識別番号】 000220343

【氏名又は名称】 株式会社トプコン

【代理人】

【識別番号】 100082670

【弁理士】

【氏名又は名称】 西脇 民雄

【選任した代理人】

【識別番号】 100114454

【弁理士】

【氏名又は名称】 西村 公芳

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 007995

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9712239

【包括委任状番号】 0011707

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 手術用顕微鏡支持装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

支柱に粗動用の電動昇降装置を介して支持された手術用顕微鏡と、下方に展開された使用位置と上方に収納された収納位置との間で移動可能に前記手術用顕微鏡の支持部側に支持されたレンズ支持アームと、前記レンズ支持アームに保持された前置レンズと、前記電動昇降装置を作動制御する制御手段と、上下粗動用のスイッチを備える手術用顕微鏡支持装置であって、

前記レンズ支持アームの収納状態を検出して検出信号を出力する検出手段が設けられていると共に、前記制御手段は前記検出信号を受けているときのみ前記スイッチの操作により前記電動昇降装置を作動制御して前記手術用顕微鏡を上下粗動可能とすることを特徴とする手術用顕微鏡支持装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の手術用顕微鏡の前置レンズ支持装置において、前記レンズ支持アームは前記支持部に所定範囲内で昇降可能に保持されていると共に、前記レンズ支持アームを前記手術用顕微鏡に収納位置で係止させる係止手段を設けたことを特徴とする手術用顕微鏡支持装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

この発明は、手術用顕微鏡の対物レンズの前に前置レンズが配置可能に設けられていると共に、この手術用顕微鏡が電動昇降装置で顕微鏡支持部に昇降駆動可能に支持された手術用顕微鏡支持装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】

従来の手術用顕微鏡システムとしては、支柱の上端部に第 1 アームを水平回転可能に取り付けると共に、第 1 アームの自由端部に第 2 アーム（顕微鏡支持部）の一端部を水平回動可能且つ上下にスイング可能に取り付け、この第 2 アームの

他端部に電動上下微動装置を介して手術用顕微鏡を取り付けたスイング式のものが知られている（例えば特許文献 1 参照）。

【0 0 0 3】

また、この手術用顕微鏡としては、観察光学系の対物レンズの前に前置レンズを配設することにより、観察光学系と前置レンズを介して被検眼を観察するようにする様にしたものも知られている（例えば、特許文献 2 参照）。

【0 0 0 4】

ところで、上述の手術用顕微鏡システムでは、手術用顕微鏡を使用しない場合、手術用顕微鏡を観察部位の近傍から上方に大きく退避させるようにしている。この場合、前置レンズが対物レンズの前側（下側）に配置されていると、この前置レンズも邪魔になるので、前置レンズを対物レンズの前側（下側）から外して上方に退避できるように保持アームで支持させるようにしている。

【0 0 0 5】

【特許文献 1】

特開平 6 - 2 2 9 8 0 号公報

【特許文献 2】

特開 2 0 0 2 - 3 5 0 7 3 5 号公報

【0 0 0 6】

【発明が解決しようとする課題】

この様な前置レンズを有する手術用顕微鏡の支持装置においては、前置レンズが使用位置にある状態で、手術用顕微鏡を上下に大きく粗動操作した場合、十分な安全を確保する必要がある。

【0 0 0 7】

そこで、この発明は、十分な安全を確保した状態で手術用顕微鏡の上下粗動が行える手術用顕微鏡支持装置を提供することを目的とするものである。

【0 0 0 8】

【課題を解決するための手段】

この目的を達成するため、請求項 1 の発明は、支柱に粗動用の電動昇降装置を介して支持された手術用顕微鏡と、下方に展開された使用位置と上方に収納され

た収納位置との間で移動可能に前記手術用顕微鏡の支持部側に支持されたレンズ支持アームと、前記レンズ支持アームに保持された前置レンズと、前記電動昇降装置を作動制御する制御手段と、上下粗動用のスイッチを備える手術用顕微鏡支持装置であって、前記レンズ支持アームの収納状態を検出して検出信号を出力する検出手段が設けられていると共に、前記制御手段は前記検出信号を受けているときのみ前記スイッチの操作により前記電動昇降装置を作動制御して前記手術用顕微鏡を上下粗動可能とする手術用顕微鏡支持装置としたことを特徴とする。

【0 0 0 9】

また、請求項 2 の発明は、請求項 1 に記載の手術用顕微鏡支持装置において、前記レンズ支持アームは前記支持部に所定範囲内で昇降可能に保持されていると共に、前記レンズ支持アームを前記手術用顕微鏡に収納位置で係止させる係止手段を設けたことを特徴とする。

【0 0 1 0】

【発明の実施の形態】

以下、この発明の実施の形態 1 を図面に基づいて説明する。

[構成]

図 1 において、1 は手術用顕微鏡支持装置、2 は手術用顕微鏡支持装置 1 の支持ベース、3 は上下方向に向けて支持ベース 2 に一体に設けられた支柱、4 は支柱 3 の上端部に取り付けられた第 1 アームである。

【0 0 1 1】

この第 1 アーム 4 は、支柱 3 の上端部に鉛直の回転軸線（鉛直軸）の周りに回転可能に取り付けられた支持部 4 a と、支持部 4 a に水平に連設されたアーム部 4 b から略 L 字状に形成されている。5 は支持部 4 a を支柱 3 の上端部に固定する固定ねじである。

【0 0 1 2】

また、6 は平行リンク式の第 2 アーム（スイングアーム）である。この第 2 アーム 6 は、上下に延びる回転軸（図示せず）で第 1 アーム 4 のアーム部 4 b の自由端部（先端部）に水平回転可能に取り付けられた第 1 支持部材 7 と、この第 1 支持部材 7 と間隔を置いて配設された第 2 支持部材 8 と、第 1、第 2 支持部材 7

、 8 間に平行に配設された一対のリンク 9, 10 を有する。7 a は第 1 支持部材 7 の回転軸（図示せず）を固定する固定ねじである。

【0 0 1 3】

また、第 2 アーム 6 は、リンク 9 の両端部を第 1, 第 2 支持部材 7, 8 に回転自在に取り付けている支持軸（横軸）11, 12 と、リンク 10 の両端部を第 1, 第 2 支持部材 7, 8 に回転自在に取り付けている支持軸（横軸）13, 14 を有する。この構成により、リンク 9, 10 は支持軸 11, 12 を中心に上下にスイング（揺動）できるようになっている。

【0 0 1 4】

しかも、リンク 9, 10 間には、リンク 9, 10 を上方に回転付勢する回転付勢手段（図示せず）が介装されている。15 は、リンク 9, 10 の上下方向への回転を任意の位置で固定する固定ねじである。これらの構成には周知のものを採用できるので、その詳細な説明は省略する。

【0 0 1 5】

第 2 支持部材 8 には上下（鉛直）に延びる支持プレート（ガイド板）16 が固定され、支持プレート 16 には粗動装置及び微動装置を兼用する第 1 の電動上下動装置（電動昇降装置）17 の装置本体 17 a が上下動自在に保持されている。

【0 0 1 6】

この装置本体 17 a 内には、図 3 の第 1 駆動モータ 18 及びこの第 1 駆動モータ 18 により回転駆動される送りねじ（図示せず）を利用した送り機構、又は第 1 駆動モータ 18 及びこの第 1 駆動モータ 18 により回転駆動されるピニオンとラックを用いた移動機構等の周知の微動機構が内蔵されている。

【0 0 1 7】

この装置本体 17 a には支持部材 19 が取り付けられ、支持部材 19 の下方には X-Y 微動装置（水平駆動手段）20 が配設されている。この X-Y 微動装置（水平駆動手段）20 は、ケース 20 a 及びケース 20 a と一体の支持軸 20 b を有する。そして、ケース 20 a は、支持軸 20 b を介して支持部材 19 に水平回転調整可能に取り付けられている。21 は支持軸 20 b を支持部材 19 に固定する固定ねじである。

【0018】

このX-Y微動装置20は、上下方向に延びる支持軸22を水平方向（X-Y方向）に微動できるようになっている。この支持軸22の下端部にはL字状の支持ブラケット23が取り付けられており、この支持ブラケット（顕微鏡支持部）23の下端部には微動用の第2の電動上下動装置（電動昇降装置）24のケース本体24aが取り付けられている（図1、図2参照）。

【0019】

このケース本体24a内には、図3に示した第2駆動モータ26及びこの第2駆動モータ26により回転駆動される送りねじ（図示せず）を利用した送り機構、又は第2駆動モータ26及びこの第2駆動モータ26により回転駆動されるピニオンとラックを用いた移動機構等の周知の微動機構が内蔵されている。

【0020】

この第2の電動上下動装置（電動上下微動装置）24の下方には手術用顕微鏡25が配設されている。この手術用顕微鏡25は顕微鏡本体40を有する。この顕微鏡本体40は、一端側のレンズ鏡筒41と、レンズ鏡筒41に連設された照明装置内蔵の筐体部42を有する。そして、レンズ鏡筒41の上端部には術者用の接眼レンズ43、43が設けられている。

【0021】

このレンズ鏡筒41から接眼レンズ43、43に至る部分には図示を省略した観察光学系が設けられている。尚、レンズ鏡筒41の下端部内には図示しない対物レンズが配設されている。

【0022】

また、図1において顕微鏡本体40の一側面には助手用のレンズ鏡筒44及び接眼レンズ45、45が装着されている。更に、顕微鏡本体40のレンズ鏡筒41と筐体部42の配列方向の中央上端部には支持プレート46が一体に設けられていて、この支持プレート46が第2の電動上下動装置24に上下動可能に保持されている。

<レンズ支持アーム>

また、顕微鏡本体40の他側面には、上下に延びる軸ガイド部材50が図示し

ない固定手段で固定されている。この軸ガイド部材 50 には、図 2 (b) に示したように上下に貫通し且つ互いに平行に設けられた一対の軸ガイド孔 50 a, 50 b が形成されている。この軸ガイド部材 50 にはレンズ支持アーム 51 が保持されている。

【0023】

このレンズ支持アーム 51 は、図 1 ～図 5 に示したように上下に向けて延びる上アーム部 52 と、この上アーム部 52 に沿う方向に折り畳み可能に上アーム部 52 の下端部に一端部が保持された下アーム部 53 を有する。

(上アーム部 52)

上アーム部 52 は、図 2 (a) に示したように軸ガイド部材 50 の一対の軸ガイド孔 50 a, 50 b に上下動自在に且つ遊びなく嵌合された一対の支持軸 54, 54 と、この支持軸 54, 54 の上端部を一体に固定している連結固定部材 55 と、支持軸 54, 54 の下端部を一体に固定している逆 U 字状の連結固定部材 56 を有する。

【0024】

この連結固定部材 56 は、支持軸 54, 54 の下端部を一体に固定している連結部 56 a と、連結部 56 a に下方に向けて突設された一対の対向する支持片 56 b, 56 b から逆 U 字状に形成されている。しかも、レンズ鏡筒 41 側を手前側とし筐体部 42 側を後側とすると、連結部 56 a には筐体部 42 の側面に沿って後方に延びる取付片 56 c が一体に設けられている。尚、支持片 56 b, 56 b は、側方に間隔をおいて設けられている。また、連結部 56 a の一部は、下アーム部 53 を顕微鏡本体 40 の下方の空間に近づけるために、筐体部 42 の下方に位置させられている。

【0025】

また、取付片 56 c には、図 6 に示したように筐体部 42 の側面に対して直行する方向に延びる軸挿通孔 57 が形成され、軸挿通孔 57 には被係止手段としての係止ピン 58 が挿通されている。この係止ピン 58 の一端部には、筐体部 42 とは反対側に位置させた操作軸 59 が操作ツマミ (操作部) として螺着固定されている。

【0026】

また、係止ピン58の中間部にはフランジ58aが形成され、フランジ58aと取付片56cとの間にはコイルスプリング60が付勢手段として介装されている。このコイルスプリング60は、係止ピン58を筐体部42側にバネ付勢している。これにより、係止ピン58は先端部が筐体部42の下方に突出している。

【0027】

更に、この筐体部42には、上アーム部52側の側面の下端部に位置させて係止板61が係止部材として取り付けられている。この係止板61には係止部としての係止穴61aが形成されている。しかも、操作軸59をコイルスプリング60のバネ力に抗して引っ張ることにより、操作軸59の一体の係止ピン58は筐体部42の下方及び係止板61の下方から側方に外れる様になっている。

【0028】

その上、操作軸59をコイルスプリング60のバネ力に抗して引っ張って、係止ピン58を係止板61の下方から側方に外すと共に、この状態で操作軸59を上昇させることにより、上アーム部52全体を係止板61の側方まで上昇させることができる。しかも、この上昇操作で、係止ピン58の先端を係止穴61aに対向させることができる様になっている。この対向位置では上述した係止ピン58の先端部を係止穴61aに嵌合できるようになっている。

(下アーム部53)

この下アーム部53は、連結固定部材56の支持片56b、56bに回転可能に両端部が保持された回転軸62と、一端部が回転軸62に一体に設けられた連結軸63と、連結軸63と直角(垂直)に設けられ且つ連結軸63にその軸線周りに回動可能に取り付けられたガイド軸64と、連結軸63の外周に嵌合され且つガイド軸64と支持片56b、56bとの間に介装されたコイルスプリング(付勢手段)65を有する。しかも、回転軸62は、顕微鏡本体40の側面に対して直交する方向(横方向)に延びている。

【0029】

尚、コイルスプリング65は、連結軸63を支持片56b、56bの前面又は後面に対して直角(垂直)になったときに、連結軸63を支持片56b、56bの

前面又は後面に対して直角（垂直）に保持する機能を有すると共に、ガイド軸 64 を連結軸 63 に摩擦固定する機能を有する。

【0030】

更に、ガイド軸 64 には手動の粗動調整機構 66 が装着されている。この粗動調整機構 66 は、ガイド軸 64 に長手方向（スライド方向）に間隔をおいて設けられた複数の係止孔 67 と、ガイド軸 64 に軸線方向に移動調整可能に嵌合された筒状のスライド部材 68 と、スライド部材 68 に保持され且つ複数の係止孔 67 の一つに装脱可能に設けられた係止軸 69 を有する。

【0031】

また、スライド部材 68 には、手動の微動機構（微調整機構）70 が取り付けられている。この微動機構 70 は、操作軸 71 を回転操作することで、スライド部材 68 の移動方向に微動するスライド部材 72 を有する。

【0032】

そして、このスライド部材 72 にはクランク状に折曲された支持アーム（折曲アーム部）73 が設けられている。この支持アーム 73 の先端部には前置レンズ 74 が取り付けられている。この支持アーム 73 は、図 1、図 2（a）に示したように下アーム部 53 を下方に展開したときに筐体部 42 の下方に位置すると共に、前置レンズ 74 を対物レンズの下方に配置するようになっている。

【0033】

また、第 1、第 2 駆動モータ 18、26 は演算制御回路（制御手段）27 からの駆動パルスにより作動制御されるようになっている。また、X-Y 微動装置 20 や第 1、第 2 駆動モータ 18、26 はフット操作装置 28 により操作できるようになっている。

【0034】

このフット操作装置 28 はジョイスティック装置 29 を有し、このジョイスティック装置 29 は任意の方向に傾動操作可能なジョイスティック 29a を有する。そして、ジョイスティック 29a の傾動操作信号はジョイスティック装置 29 から演算制御回路 27 に入力されて、演算制御回路 27 はジョイスティック装置 29 の傾動操作信号により支持軸 22 を X-Y 方向に微動させるようになっている。

る。

【0035】

また、フット操作装置 28 は、上昇粗動スイッチ 30、下降粗動スイッチ 31、上昇微動スイッチ 32、下降微動スイッチ 33 を有する。更に、顕微鏡本体 40 の側部には、上昇微動スイッチ 32、下降微動スイッチ 33 を操作したときに、第 1、第 2 の電動上下動装置 17、24 の一方を選択的に作動させるための微動切替スイッチ 34 が設けられている。この各スイッチ 30～34 からの操作信号は演算制御回路 27 に入力されるようになっている。

【0036】

この演算制御回路 27 は、微動切替スイッチ 34 により第 1 の電動上下動装置 17 が選択されているとき、上昇微動スイッチ 32 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置 17 の第 1 駆動モータ 18 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を上昇微動させる様になっている。また、演算制御回路 27 は、微動切替スイッチ 34 により第 1 の電動上下動装置 17 が選択されているとき、下降微動スイッチ 33 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置 17 の第 1 駆動モータ 18 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を下降微動させるようになっている。

【0037】

この演算制御回路 27 は、微動切替スイッチ 34 により第 2 の電動上下動装置 24 が選択されているとき、上昇微動スイッチ 32 からの操作信号が入力されると、第 2 の電動上下動装置 24 の第 2 駆動モータ 26 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を上昇微動させる様になっている。また、演算制御回路 27 は、微動切替スイッチ 34 により第 2 の電動上下動装置 24 が選択されているとき、下降微動スイッチ 33 からの操作信号が入力されると、第 2 の電動上下動装置 24 の第 2 駆動モータ 26 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を下降微動させるようになっている。

【0038】

さらに、演算制御回路 27 は、上昇粗動スイッチ 30 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置 17 の第 1 駆動モータ 18 を作動制御して支持部

19を第2アーム6に対して上昇微動させると共に、第2の電動上下動装置24の第2駆動モータ26を作動制御して手術用顕微鏡25を支持ブラケット23に対して上昇微動させることにより、結果として手術用顕微鏡25を第2アーム6に対して上昇粗動させる様になっている。

【0039】

また、演算制御回路27は、下降粗動スイッチ31からの操作信号が入力されると、第1の電動上下動装置17の第1駆動モータ18を作動制御して支持部19を第2アーム6に対して下降微動させると共に、第2の電動上下動装置24の第2駆動モータ26を作動制御して手術用顕微鏡25を支持ブラケット23に対して下降微動させることにより、結果として手術用顕微鏡25を第2アーム6に対して下降粗動させる様になっている。

[作用]

次に、この様な構成の手術用顕微鏡支持装置の作用を説明する。

<大まかな位置合わせ>

このような構成においては、レンズ支持アーム51の下アーム部53を下方に展開して、前置レンズ74を顕微鏡本体40の図示しない観察光学系の対物レンズの下方に配設する。

【0040】

一方、固定ねじ5を緩めて、第1アーム4のアーム部4bを水平回転操作することにより、第2アーム6を目的の方向に大きく向けることができる。この様にして第2アーム6を目的の方向に大まかに向けた後、固定ねじ5を締め付けて第1アーム4が水平回転しないように固定（ロック）させる。

【0041】

この状態で、固定ねじ7a, 15を緩め、手術用顕微鏡25を掴んで左右上下に移動操作すると、第2アーム6が第1支持部材7の図示しない回転軸を中心に水平回転すると共に、第2アーム6が上下にスイングさせられて、手術用顕微鏡25を目的の場所に移動させることができる。また、固定ねじ21を緩めておくことで、手術用顕微鏡25を支持軸20bと一体にその軸線周りに回転操作でき、この回転操作により手術用顕微鏡25の水平方向の向きを変えることができる

。

【0042】

このような操作により、手術用顕微鏡 25 及び前置レンズ 74 を手術部位が大まかに観察できる位置に移動させ、固定ねじ 7a, 15, 21 を締め付けることにより、手術用顕微鏡 25 の大まかな位置設定が完了する。

【0043】

この状態で、術者はフット操作装置 28 のジョイスティック 29a を傾動操作することにより、このジョイスティック 29a 傾動操作信号が演算制御回路 27 に入力される。そして、演算制御回路 27 は、X-Y 微動装置 20 を作動制御して、支持軸 22 をジョイスティック 29a の傾動操作方向と同方向に微動させる。従って、術者は、このジョイスティック 29a を傾動操作して支持軸 22 を水平方向に駆動操作することにより、この支持軸 22 に支持された手術用顕微鏡 25 を水平方向に微動させて、手術用顕微鏡 25 の視野内に目的の手術部位全体（例えば被検眼前眼部）が入るように調整する。

<合焦操作>

上述の調整でも上下方向の大まかな位置合わせが不十分の場合、術者は上昇粗動スイッチ 30 又は下降粗動スイッチ 31 を交互に操作して、上昇粗動スイッチ 30 又は下降粗動スイッチ 31 をからの操作信号を演算制御回路 27 に入力する。

【0044】

この際、演算制御回路 27 は、上昇粗動スイッチ 30 又は下降粗動スイッチ 31 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置 17 の第 1 駆動モータ 18 を作動制御して支持部 19 を第 2 アーム 6 に対して速度 v_1 で上昇微動又は下降微動させると共に、第 2 の電動上下動装置 24 の第 2 駆動モータ 26 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を支持ブラケット 23 に対して速度 v_2 で上昇微動又は下降微動させることにより、結果として手術用顕微鏡 25 を第 2 アーム 6 に対して速度 $(v_1 + v_2)$ で上昇粗動又は下降粗動させる。この際、速度 $V_1 = V_2$ であれば、手術用顕微鏡 25 は $2V_1$ の速度で上昇粗動又は下降粗動させられることになる。

【 0 0 4 5 】

この様にして手術用顕微鏡 2 5 及び前置レンズ 7 4 を被検者の被検眼等の観察部位（手術部位）に対して上下に粗動操作して、手術用顕微鏡 2 5 及び前置レンズ 7 4 を観察部位に対して上下方向に大まかに合わせる。

【 0 0 4 6 】

この後、術者が微動切替スイッチ 3 4 により第 1 の電動上下動装置 1 7 又は第 2 の電動上下動装置 2 4 を選択して、上昇微動スイッチ 3 2 と下降微動スイッチ 3 3 を交互に操作する。

【 0 0 4 7 】

この際、演算制御回路 2 7 は、微動切替スイッチ 3 4 により第 1 の電動上下動装置 1 7 が選択されているとき、上昇微動スイッチ 3 2 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置 1 7 の第 1 駆動モータ 1 8 を作動制御して手術用顕微鏡 2 5 及び前置レンズ 7 4 を一体的に上昇微動させる。また、演算制御回路 2 7 は、微動切替スイッチ 3 4 により第 1 の電動上下動装置 1 7 が選択されているとき、下降微動スイッチ 3 3 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置 1 7 の第 1 駆動モータ 1 8 を作動制御して手術用顕微鏡 2 5 及び前置レンズ 7 4 を一体的に下降微動させる。

【 0 0 4 8 】

一方、演算制御回路 2 7 は、微動切替スイッチ 3 4 により第 2 の電動上下動装置 2 4 が選択されているとき、上昇微動スイッチ 3 2 からの操作信号が入力されると、第 2 の電動上下動装置 2 4 の第 2 駆動モータ 2 6 を作動制御して手術用顕微鏡 2 5 を前置レンズ 7 4 に対して上昇微動させる。また、演算制御回路 2 7 は、微動切替スイッチ 3 4 により第 2 の電動上下動装置 2 4 が選択されているとき、下降微動スイッチ 3 3 からの操作信号が入力されると、第 2 の電動上下動装置 2 4 の第 2 駆動モータ 2 6 を作動制御して手術用顕微鏡 2 5 を前置レンズ 7 4 に対して下降微動させる。

【 0 0 4 9 】

従って、術者は、上昇微動スイッチ 3 2 と下降微動スイッチ 3 3 を交互に操作操作して手術用顕微鏡 2 5 及び前置レンズ 7 4 を一体的に、又は手術用顕微鏡 2

5 を前置レンズ 7 4 に対して相対的に上下に微動させ、手術用顕微鏡 2 5 の観察部位（手術部位）に対する合焦操作を行わせる。そして、術者は、この合焦がなされた状態で、手術用顕微鏡 2 5 により手術部位を観察しながら手術を行う。

< レンズ支持アーム 5 1 の折り畳み >

また、手術に際して前置レンズ 7 4 が不要な場合には、レンズ支持アーム 5 1 の下アーム部 5 3 を回転軸 6 2 を中心に後方に回動させて、連結軸 6 3 を連結固定部材 5 6 の支持片 5 6 b、5 6 b の後方側に向ける。

【 0 0 5 0 】

そして、ガイド軸 6 4 を連結軸 6 3 を中心に上方に回動させることにより、下アーム部 5 3 を図 3 の如く上アーム部 5 2 に沿うように上方に折り畳むことができる。

【 0 0 5 1 】

この状態で操作軸 5 9 をコイルスプリング 6 0 のバネ力に抗して引っ張って、係止ピン 5 8 を係止板 6 1 の下方から側方に外すと共に、この状態で操作軸 5 9 を上昇させる。この際、上アーム部 5 2 の支持軸 5 4、5 4 がガイド部材 5 0 に案内されて第 2 の電動上下動装置 2 4 に対して相対的に上昇させられる。この様にして、上アーム部 5 2 全体を係止板 6 1 の側方まで上昇させる。そして、この上昇操作で、係止ピン 5 8 の先端を係止穴 6 1 a に対向させて、係止ピン 5 8 の先端を係止穴 6 1 a に嵌合させる。

【 0 0 5 2 】

これにより、連結固定部材 5 6 の一側部が筐体部 4 2 に下端に最も近接した状態で、レンズ支持アーム 5 1 が手術用顕微鏡 2 5 に図 4 の如く係止されるので、連結固定部材 5 6 が手術用顕微鏡 2 5 から下方に大きく突出することがない。このため、前置レンズ 7 4 を使用しないときに、レンズ支持アーム 5 1 が手術等の邪魔になるのを防止できる。

< 退避粗動操作 >

一方、この様な手術に際して、手術用顕微鏡 2 5 を手術部位の近傍から上方にある程度大きく移動させて、手術用顕微鏡 2 5 を手術部位の近傍から上方に大きく退避させたい場合には、術者は上昇粗動スイッチ 3 0 を操作して、上昇粗動ス

イッチ 30 からの操作信号を演算制御回路 27 に入力する。

【0053】

そして、この演算制御回路 27 は、上昇粗動スイッチ 30 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置（電動昇降装置）17 の第 1 駆動モータ 18 を作動制御して支持部 19 を第 2 アーム 6 に対して速度 v_1 で上昇微動させると共に、第 2 の電動上下動装置（電動昇降装置）24 の第 2 駆動モータ 26 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を支持ブラケット 23 に対して速度 v_2 で上昇微動させることにより、結果として手術用顕微鏡 25 を第 2 アーム 6 に対して速度 $(v_1 + v_2)$ で上昇粗動させる。この際、速度 $V_1 = V_2$ であれば、手術用顕微鏡 25 は $2V_1$ の速度で上昇粗動させられることになる。

【0054】

また、第 2 の電動上下動装置 24 の第 2 駆動モータ 26 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を支持ブラケット 23 に対して速度 v_2 で上昇微動させることにより、レンズ支持アーム 51 も手術用顕微鏡 25 と一体に上昇させられることになる。従って、第 1 の電動上下動装置 17 及び第 2 の電動上下動装置 24 により手術用顕微鏡 25 を最大に上昇させることにより、手術用顕微鏡 25 及びレンズ支持アーム 51 を上方の退避位置に退避させることができる（図 5 参照）。

【0055】

この様な手術用顕微鏡 25 の上昇粗動制御は、上昇粗動スイッチ 30 が押されている間だけ演算制御回路 27 により実行させてもよい。

【0056】

また、上昇粗動スイッチ 30 が一度押された後は、上昇粗動スイッチ 30 を押し続けていなくても、手術用顕微鏡 25 が最大限に上昇する位置まで演算制御回路 27 が第 1、第 2 駆動モータ 18、26 を作動制御して、手術用顕微鏡 25 を最大限に上昇させても良い。

<下降粗動操作>

また、この様に手術用顕微鏡 25 が退避位置にある状態から、手術用顕微鏡 25 を手術部位の近傍の観察位置に戻したいときには、術者は下降粗動スイッチ 31 を操作して、下降粗動スイッチ 31 からの操作信号を演算制御回路 27 に入力

する。

【0057】

そして、演算制御回路 27 は、下降粗動スイッチ 31 からの操作信号が入力されると、第 1 の電動上下動装置 17 を作動制御して支持部 19 を第 2 アーム 6 に対して下降微動させると共に、第 2 の電動上下動装置 24 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を支持ブラケット 23 に対して下降微動させることにより、結果として手術用顕微鏡 25 を第 2 アーム 6 に対して下降粗動させる様になっている。

【0058】

この際、演算制御回路 27 は、手術用顕微鏡 25 を上昇粗動させた量だけ逆に降下粗動させて、手術部位を観察できる位置まで手術用顕微鏡 25 を戻すようになっている。

【0059】

すなわち、手術用顕微鏡 25 を退避のために上昇粗動させた際に、この粗動に用いた第 1、第 2 の電動上下動装置 17、24 の第 1、第 2 駆動モータ 18、26 を駆動パルス数を演算制御回路 27 により図示しないメモリに記憶させておく。この記憶操作は、記憶スイッチ等を設けておいて、記憶させることができる。そして、演算制御回路 27 は、下降粗動スイッチ 31 からの操作信号が入力されると、上昇粗動のために用いられた第 1、第 2 駆動モータ 18、26 の駆動パルス数をメモリ（図示せず）から読み出して、この読み出した駆動パルス数だけ第 1、第 2 駆動モータ 18、26 を上昇粗動のときとは逆に回転させることで、手術用顕微鏡 25 を上昇粗動させた量だけ逆に降下粗動させて、手術部位を観察できる位置まで手術用顕微鏡 25 を戻すようになっている。

【0060】

そして、操作軸 59 をコイルスプリング 60 のバネ力に抗して引っ張ることにより、係止ピン 58 の先端を係止穴 61 a から抜き取って、レンズ支持アーム 51 を手術用顕微鏡 25 に対して相対的に下方に降下させる。この際、支持軸 54、54 がガイド部材 50 に案内されて下方に降下するので、連結固定部材 5 がガイド部材 50 の上端に当接するまで降下させる。

【0061】

次に、ガイド軸 64 を連結軸 63 を中心に下方に回動させると共に、下アーム部 53 を回転軸 63 を中心に前側に回動させることにより、下アーム部 53 が下方に展開されて、前置レンズ 74 が手術用顕微鏡 25 の観察光学系の対物レンズの下方に配置されることになる。

【0062】

上述した様に、手術用顕微鏡 25 は、第 1 の電動上下動装置 17 により上下には同一軸線上を鉛直方向に移動することになる。

【0063】

また、この発明の実施の形態 1 において、上述したレンズ支持アーム 51 の折り畳み状態と、連結固定部材 56 の一側部が筐体部 42 に下端に最も近接した状態で、レンズ支持アーム 51 が手術用顕微鏡 25 に図 4 の如く係止された状態からなる収納状態を検出するスイッチやセンサ等の検出手段（収納検出手段）を設けて、この検出手段からの検出信号が演算制御回路 27 に入力されたときにのみ、第 1、第 2 の電動上下動装置 17、24 による上述した粗動操作ができるように構成しても良い。また、粗動操作は第 1 の電動上下動装置 17 のみで行うようにしても良い。

<前置レンズ使用位置への上昇粗動のための設定等>

また、レンズ支持アーム 51 を折り畳むと共に、係止ピン 58 の先端を係止穴 61a に嵌合させることにより、レンズ支持アーム 51 及び前置レンズ 74 を収納状態にして、前置レンズ 74 を使用しない状態にし、この状態で被検眼等の手術を行うこともある。この状態では、手術用顕微鏡 25 が前置レンズ 74 を使用する場合よりも被検眼に近い位置にある。

【0064】

従って、この状態から前置レンズ 74 を使用しての手術に切り替えて使用する場合の第 1 の電動上下動装置 17 の制御のための設定としては、次のようにすることもできる。

【0065】

すなわち、第 1 の電動上下動装置 17 を粗動装置として使用できるように設定しておく。また、上昇粗動スイッチ 30 が押されたときに、前置レンズ 74 が使

用できる位置まで所定量だけ上昇粗動できるように、演算制御回路 2 7 で第 1 の電動上下微動装置 1 7 を作動制御する様にする。

【0 0 6 6】

この構成により、前置レンズ 7 4 を使用しないで手術用顕微鏡 2 5 のみで被検眼等の観察部位（手術部位）を観察しながらの手術中に、前置レンズ 7 4 を使用しての手術に切り替えたい場合には、上昇粗動スイッチ 3 0 を押せばよい。これにより演算制御回路 2 7 は、第 1 の電動上下動装置 1 7 を作動制御して、X-Y 微動装置 2 0，支持軸 2 2，支持ブラケット 2 3，第 2 の電動上下微動装置 2 4 及び手術用顕微鏡 2 5 を一体に所定量だけ上昇粗動させて、手術用顕微鏡 2 5 をレンズ支持アーム 5 1 を下方に展開することができる位置まで上昇させる様にする。そして、この展開により、前置レンズ 7 4 を手術用顕微鏡 2 5 の対物レンズ（図示せず）の下方に配置して、被検眼等の観察部位（手術部位）を手術用顕微鏡 2 5 と前置レンズ 7 4 を用いて観察しながら手術を行うことができる。

【0 0 6 7】

また、前置レンズ 7 4 を使用時に、前置レンズ 7 4 を使用しない手術用顕微鏡 2 5 のみによる観察に切り替えたい場合には、レンズ支持アーム 5 1 を折り畳むと共に、係止ピン 5 8 の先端に係止穴 6 1 a に嵌合させることにより、レンズ支持アーム 5 1 及び前置レンズ 7 4 を収納状態にして、前置レンズ 7 4 を使用しない状態にし、下降粗動スイッチ 3 1 を押せばよい。これにより演算制御回路 2 7 は、第 1 の電動上下動装置 1 7 を作動制御して、X-Y 微動装置 2 0，支持軸 2 2，支持ブラケット 2 3，第 2 の電動上下微動装置 2 4 及び手術用顕微鏡 2 5 を一体に所定量だけ下降粗動させて、被検眼等の観察部位（手術部位）を手術用顕微鏡 2 5 のみを用いて観察しながら手術を行うことができる位置まで手術用顕微鏡 2 5 を下降させるようにする。

【0 0 6 8】

このような構成によれば、X-Y 微動装置 2 0，支持軸 2 2，支持ブラケット 2 3，第 2 の電動上下動装置 2 4 及び手術用顕微鏡 2 5 等の上昇粗動操作又は下降粗動操作に伴うストロークは、これらを更に大きく退避させたり又は復帰させたりするストロークよりは小さくて済むことになる。この結果、第 1 の電動上下

動装置 17 には小型のものをを用いることができるので、コンパクトな構成で前置レンズ 74 のための手術用顕微鏡 25 の上昇粗動操作及び手術用顕微鏡 25 のみによる観察のための下降粗動操作を行うことができる。

【0069】

この様に、平行リンク式の支持アーム（第 2 アーム 6）から先の手術用顕微鏡 25 を電動上下動装置 17 で上下に粗動操作できるようにしているので、大きな駆動エネルギーを必要とせずに手術用顕微鏡 25 を前置レンズ 74 の使用位置まで迅速且つ正確に粗動できる。

【0070】

また、このような第 1 の電動上下動装置 17 による手術用顕微鏡 25 の上昇時には、手術用顕微鏡 25 が観察光軸に近い位置で同一軸線上を鉛直方向に直線的に移動させられるので、手術用顕微鏡 25 を正確且つ迅速に前置レンズ 74 の使用位置に移動動操作できる。

【0071】

更に、重量が大きく長さの長い平行リンク式の支持アーム（第 2 アーム 6）の上下粗動がないので、手術中における上昇粗動又は下降粗動に伴う平行リンク式の支持アーム（第 2 アーム 6）の上下方向及び左右方向への振動等も生じないので、手術用顕微鏡 25 を安定して上昇粗動又は下降粗動させることができる。この結果、手術用顕微鏡 25 の上下への粗動直後の手術部位等の観察もぶれたりすることなく安定して観察できるので、手術用顕微鏡 25 の上下への粗動直後に迅速に手術等を再開できる。

<その他>

また、第 1、第 2 の電動上下動装置 17、24 を互いに逆方向に異なる速度で作動させるモードを設けておくことにより、手術用顕微鏡 25 を上下に超微動操作することができる。この場合、第 1、第 2 の電動上下動装置 17、24 を作動させる速度を調整できるようにしておくことで、使用者の好みに応じた速度での手術用顕微鏡 25 の微動操作を行うことができる。

（変形例 1）

以上説明した実施例において演算制御回路 27 は、上昇粗動スイッチ 30 から

の操作信号が入力されると、第1の電動上下動装置（電動昇降装置）17の第1駆動モータ18を作動制御して支持部19を第2アーム6に対して速度 v_1 で上昇微動させると共に、第2の電動上下動装置（電動昇降装置）24の第2駆動モータ26を作動制御して手術用顕微鏡25を支持ブラケット23に対して速度 v_2 で上昇微動させることにより、結果として手術用顕微鏡25を第2アーム6に対して速度 $(v_1 + v_2)$ で上昇粗動させるようにしている。しかし、この構成に限定されるものではない。

【0072】

すなわち、上昇粗動スイッチ30からの操作信号が入力されたとき、演算制御回路27が第1の電動上下動装置（電動昇降装置）17により支持部19を第2アーム6に対して速度 V （ $V \gg v_1$ ）で上昇粗動させることにより、手術用顕微鏡25を一つの第1の電動上下動装置（電動昇降装置）17に上昇粗動させることができる。尚、この場合、第1の電動上下動装置17は微動装置としての機能を有する必要はない。

【0073】

これにより、重量が大きく長さの長い平行リンク式の支持アーム（第2アーム6）の上昇粗動がないので、上昇粗動に伴う平行リンク式の支持アーム（第2アーム6）の上下方向への振動等も生じないので、安定して手術用顕微鏡25を上昇粗動させることができる。この点は、下降粗動制御の場合も同様である。

【0074】

この場合、第2の電動上下動装置（電動昇降装置）24は作動させられないので、第2の電動上下動装置（電動昇降装置）24は上下微動操作のための上下方向へのストロークを残したままの状態にできるので、第1の電動上下動装置（電動昇降装置）17による手術用顕微鏡25の上下粗動操作後に、第2の電動上下動装置（電動昇降装置）24により手術用顕微鏡25を上下微動操作させることができる。

【0075】

【発明の実施の形態2】

[構成]

この発明の実施の形態 2 では、発明の実施の形態 1 における粗動調整機構 6 6 及び微動機構 7 0 を省略している。尚、発明の実施の形態 1 と同一の部分又は類似する部分については、発明の実施の形態 1 に用いた符号と同じ符号を付して説明を省略する。また、作用等の説明に際しては、発明の実施の形態 1 に用いた部材を用いて説明する。

【0076】

また、この発明の実施の形態 2 では、発明の実施の形態 1 における連結固定部材 5 6 に代えて図 8 ～図 11 (a)、図 12 に示したように連結固定部材 5 6' で支上アーム部 5 2 の持軸 5 4、5 4 の下端部を連結固定している。この連結固定部材 5 6' は、筐体部 4 2 の下方に水平に突出する支持板部（支持部）8 0 を有し、この支持板部 8 0 の先端部には図 13 に示したように後方及び下方に向けて開放するコ字状の取付部 8 1 が一体に形成されている。

【0077】

このコ字状の取付部 8 1 は、前壁 8 1 a 及び左右の側壁 8 1 b、8 1 b を有する。そして、この側壁 8 1 b、8 1 b には連結軸 6 3 と一体の回転軸 6 2 が回転自在に支持させられている。これにより、連結軸 6 3 は、下方に向けた位置と後上方に回動させて筐体部 4 2 の下面に沿わせた位置の 2 位置で回動できるようになっている。

【0078】

しかも、連結軸 6 3 には図 13 に示したように下アーム部 5 3 のワッシャ 6 3 a 及びコイルスプリング 6 5 がこの順に嵌合され、先端部にナット部材 8 2 が螺着されている。これにより、コイルスプリング 6 5 が圧縮されて、ワッシャ 6 3 a が側壁 8 1 b、8 1 b の下面又は後面に弾接された状態となっている。

【0079】

また、ナット部材 8 2 には連結軸 6 3 と軸線が一致する下アーム部 5 3 の支持アーム 8 3 が一体に設けられていると共に、ナット部材 8 2 には操作部材である操作レバー 8 4 が一体に設けられている。尚、ナット部材 8 2 は、最終的には接着又は溶接等により連結軸 6 3 と一体に設けられる。

【0080】

そして、この支持アーム 8 3 の先端部はレンズ保持部材 8 5 の一端の溝 8 5 a に配設され、この支持アーム 8 3 の先端部には図 1 4 に示したようにレンズ保持部材 8 5 が支持軸を 8 6 を中心に前後回動可能に保持されている。すなわち、支持アーム 8 3 が下方に向けられた状態では、レンズ保持部材 8 5 が支持アーム 8 3 に対して直角（垂直）に向けられた状態に支持アーム 8 3 に保持可能で、且つ、支持アーム 8 3 が筐体部 4 2 の下面に沿わせられた状態では、レンズ保持部材 8 5 が支持アーム 8 3 に沿う方向に折り畳み可能となっている。このレンズ保持部材 8 5 には前置レンズ 7 4 が保持されている。

【0081】

また、発明の実施の形態 1 では軸ガイド部材 5 0 が第 2 の電動上下微動装置 2 4 の本体ケース 2 4 a に固定されているが、この発明の実施の形態 2 では発明の実施の形態 1 のように軸ガイド部材 5 0 が本体ケース 2 4 a に固定されていない。すなわち、この発明の実施の形態 2 では、本体ケース 2 4 a に第 3 の電動上下微動装置（電動昇降装置、電動上下微動装置）9 0 を取り付けると共に、この第 3 の電動上下微動装置 9 0 によりガイド部材 5 0 を所定範囲内で上下に微動できるようにになっている。

【0082】

更に、連結固定部材 5 6 の支持板部 8 0 には、図 1 2 に示したように支持アーム 8 3 を筐体部 4 2 の下面に沿わせるように折り畳まれたときに、支持アーム 8 3 の折り畳みを検出するマイクロスイッチ 9 1 が折り畳み検出手段（収納検出手段）として設けられている。

【0083】

また、フット操作装置 2 8 の左右端部には図 1 5 に示したようにスイッチ 9 2 , 9 3 が設けられている。このスイッチ 9 2 , 9 3 にはトグルスイッチが用いられていて、スイッチ 9 2 , 9 3 は常時は傾斜していない状態に保持されている。そして、スイッチ 9 2 , 9 3 は、左右に倒すことでそれぞれの接点（図示せず）が ON させられるようになっている。

【0084】

また、手術用顕微鏡 2 5 には、図 9 に示したように第 1 の電動上下動装置 1 7

を作動させて手術用顕微鏡 25 を上昇粗動させる上昇粗動スイッチ 94 と、第 1 の電動上下動装置 17 を作動させて手術用顕微鏡 25 を下降粗動させる下降粗動スイッチ 95 が設けられている。尚、本発明の実施の形態 2 では、第 1 の電動上下動装置 17 が電動粗動装置として用いられる。

【0085】

更に、演算制御回路 27 は図 16 に示したように第 3 の電動上下微動装置 90 を作動制御するようになっている。また、この演算制御回路 27 には、マイクロスイッチ 91、スイッチ 92、93、上昇粗動スイッチ 94、下降粗動スイッチ 95 等からのオン・オフ信号が入力される様になっている。

【0086】

そして、演算制御回路 27 は、マイクロスイッチ 91 が ON している状態において、上昇粗動スイッチ 94 が押されると第 1 の電動上下動装置 17 を作動させて手術用顕微鏡 25 を所定量（例えば 57mm）だけ上昇粗動させ、下降粗動スイッチ 95 が押されると第 1 の電動上下動装置 17 を作動させて手術用顕微鏡 25 を所定量（例えば 57mm）だけ下降粗動させる様になっている。尚、演算制御回路 27 は、マイクロスイッチ 91 が OFF している状態においては第 1 の電動上下動装置 17 の作動制御は行わないようになっている。

[作用]

次に、この様な構成の演算制御回路 27 による手術用顕微鏡支持装置の制御作用を説明する。

<レンズ支持アーム 51 の展開による前置レンズ使用時>

このような構成において前置レンズ 74 の使用時には、レンズ支持アーム 51 の下アーム部 53 を下方に展開して、前置レンズ 74 を顕微鏡本体 40 の図示しない観察光学系の対物レンズの下方に配設する。

【0087】

すなわち、術者は操作レバー 84 を操作して、支持アーム 83 を回転軸 62 を中心に下方に回動させて、ワッシャ 63a をコイルスプリング 65 バネ力（弾性力）で側壁 81b、81b の下面に弾接させることにより、支持アーム 83 を上下に向ける。また、術者は、支持アーム 83 を上下に向けた状態で、支持アーム

83の先端のレンズ保持部材85を支持アーム83に対して垂直に展開させることにより、レンズ保持部材85の前置レンズ74を手術用顕微鏡25の図示しない対物レンズの下方に配置させて、前置レンズ74の光軸を対物レンズ（図示せず）の光軸と一致させる。

【0088】

この状態では、マイクロスイッチ91がOFFされる。

<前置レンズ51の折り畳みによる前置レンズ不使用時>

また、このような構成において前置レンズ74の不使用時には、レンズ支持アーム51の下アーム部53を上方に回動操作して、前置レンズ74を顕微鏡本体40の図示しない観察光学系の対物レンズの下方から上方に退避させる。

【0089】

すなわち、術者は操作レバー84を操作して、支持アーム83を回転軸62を中心に上方に回動させて、ワッシャ63aを側壁81b、81bの後面にコイルスプリング65バネ力（弾性力）で弾接させることにより、支持アーム83を筐体部42に沿って配設する。また、術者は、支持アーム83の先端のレンズ保持部材85を支持アーム83に沿うように折り畳むことにより、レンズ保持部材85が筐体部42に沿うようにする。

【0090】

この状態では、マイクロスイッチ91が支持アーム83と一体のナット部材42によりONさせられて、このON信号が演算制御回路27に入力され、演算制御回路27はレンズ支持アーム51が折り畳まれているのを検出する。

<手術用顕微鏡の大まかな位置合わせ>

一方、固定ねじ5を緩めて、第1アーム4のアーム部4bを水平回転操作することにより、第2アーム6を目的の方向に大きく向けることができる。この様にして第2アーム6を目的の方向に大まかに向けた後、固定ねじ5を締め付けて第1アーム4が水平回動しないように固定（ロック）させる。

【0091】

この状態で、固定ねじ7a、15を緩め、手術用顕微鏡25を掴んで左右上下に移動操作すると、第2アーム6が第1支持部材7の図示しない回転軸を中心に

水平回転すると共に、第 2 アーム 6 が上下にスイングさせられて、手術用顕微鏡 2 5 を目的の場所に移動させることができる。また、固定ねじ 2 1 を緩めておくことで、手術用顕微鏡 2 5 を支持軸 2 0 b と一体にその軸線周りに回転操作でき、この回転操作により手術用顕微鏡 2 5 の水平方向の向きを変えることができる。

【0 0 9 2】

この様な操作により、手術用顕微鏡 2 5 及び前置レンズ 7 4 を手術部位が大まかに観察できる位置に移動させ、固定ねじ 7 a, 1 5, 2 1 を締め付けることにより、手術用顕微鏡 2 5 の大まかな位置設定が完了する。

【0 0 9 3】

この状態で、術者はフット操作装置 2 8 のジョイスティック 2 9 a を傾動操作することにより、このジョイスティック 2 9 a 傾動操作信号が演算制御回路 2 7 に入力される。そして、演算制御回路 2 7 は、X-Y 微動装置 2 0 を作動制御して、支持軸 2 2 をジョイスティック 2 9 a の傾動操作方向と同方向に微動させる。従って、術者は、このジョイスティック 2 9 a を傾動操作して支持軸 2 2 を水平方向に駆動操作することにより、この支持軸 2 2 に支持された手術用顕微鏡 2 5 を水平方向に微動させて、手術用顕微鏡 2 5 の視野内に目的の手術部位全体（例えば被検眼前眼部）が入るように調整する。これにより水平方向（X-Y 方向）の大まかな位置合わせを行う。

【0 0 9 4】

この様な大まかな位置合わせは、前置レンズ 7 4 の使用時、不使用時に関わらずおこなわれる。

<前置レンズ使用時>

ところで、前置レンズ 7 4 の使用時には、レンズ支持アーム 5 1 の支持アーム 8 3 が折り畳み状態から展開されて下方に向けられて、マイクロスイッチ 9 1 が OFF している。従って、前置レンズ 7 4 の使用時に演算制御回路 2 7 は、マイクロスイッチ 9 1 が支持アーム 8 3 の折り畳み状態を検出していない。

【0 0 9 5】

この状態において演算制御回路 2 7 は、上昇粗動スイッチ 9 4 及び下降粗動ス

スイッチ 95 を操作しても、第 1 の電動上下微動装置 17 を作動制御しないようになっている。

【0096】

また、この状態において演算制御回路 27 は、マイクロスイッチ 91 が OFF していると、フット操作装置 28 のスイッチ 92 を操作したとき、すなわちスイッチ 92 を左又は右に倒したとき、手術用顕微鏡 25 から被検眼等の観察部位に投影されるスリット照明光束のスリット絞りの幅が大きくなるように又は小さくなるように調整されることになる。

【0097】

一方、この前置レンズ 74 の使用時には、係止ピン 58 を係止板 61 の係止穴 61a から抜き取って、レンズ支持アーム 51 の連結固定部材 55 をガイド部材 50 の上端に自重で当接させておく。従って、レンズ支持アーム 51 はガイド部材 50 の上下動に追従できるようになっている。

【0098】

また、演算制御回路 27 は、マイクロスイッチ 91 が OFF している状態において、フット操作装置 28 のスイッチ 93 を操作したとき、第 3 の電動上下微動装置 91 を作動制御して、ガイド部材 50 を上下に微動操作して、レンズ支持アーム 51 全体を上下に微動させ、前置レンズ 74 を手術用顕微鏡 25 の図示しない対物レンズに対して上下に微動させることができるようになっている。これにより、前置レンズ 74 と対物レンズとの間隔の調整ができる。

【0099】

また、演算制御回路 27 は、上昇微動スイッチ 32 からの操作信号が入力されると、第 2 の電動上下動装置 24 の第 2 駆動モータ 26 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を前置レンズ 74 に対して上昇微動させる。また、演算制御回路 27 は、下降微動スイッチ 33 からの操作信号が入力されると、第 2 の電動上下動装置 24 の第 2 駆動モータ 26 を作動制御して手術用顕微鏡 25 を前置レンズ 74 に対して下降微動させる。

【0100】

この手術用顕微鏡 25 の上下微動に伴い、前置レンズ 74 も手術用顕微鏡 25

の対物レンズとの間隔を保ちながら手術用顕微鏡 25 と一体に上下に微動操作されることになる。

【0101】

従って、術者は、上昇微動スイッチ 32 と下降微動スイッチ 33 を交互に操作して手術用顕微鏡 25 及び前置レンズ 74 を一体的に上下に微動させ、手術用顕微鏡 25 の観察部位（手術部位）に対する合焦操作を行うことができる。そして、術者は、この合焦がなされた状態で、手術用顕微鏡 25 により手術部位を観察しながら手術を行う。

＜前置レンズ不使用時＞

この前置レンズ 74 の不使用時には、係止ピン 58 を係止板 61 の係止穴 61a に係合させる。また、前置レンズ 74 の不使用時には、支持アーム 83 を筐体部 42 の下面に沿って後方に向けて折り畳むと共に、レンズ保持部材 85 を支持アーム 83 及び筐体部 42 の下面に沿うように折り畳む様になっている。

【0102】

そして、演算制御回路 27 は、レンズ支持アーム 51 の支持アーム 83 が上方に折り畳まれて、前置レンズ 74 が不使用状態になっているときには、マイクロスイッチ 91 が ON している。従って、演算制御回路 27 は、マイクロスイッチ 91 が支持アーム 83 の折り畳み状態を検出している。

【0103】

この状態で、演算制御回路 27 は、マイクロスイッチ 91 が支持アーム 83 の折り畳み状態を検出していると、スイッチ 92 が左又は右に操作されたとき、筐体部 42 内の照明光学系の光源の光量を増減制御するようになっている。

【0104】

更に、スイッチ 93 が左又は右に操作されると、筐体部 42 内の照明光学系の光源のオン・オフ制御をするようになっている。

【0105】

しかも、演算制御回路 27 は、第 1 の電動上下動装置 17 により支持部材 19 が下端まで移動させられている状態になっていると共に、マイクロスイッチ 91 が支持アーム 83 の折り畳み状態を検出している状態において、手術用顕微鏡 2

5に設けた上昇粗動スイッチ94がONさせられると、第1の電動上下動装置17を作動させて支持部材19に複数の部材を介して支持された第2の電動上下動装置24及び手術用顕微鏡25を所定量だけ上昇粗動させる様になっている。これにより、手術用顕微鏡25及び前置レンズ74は退避位置に位置させられる。

【0106】

また、演算制御回路27は、第1の電動上下動装置17により支持部材19が上端まで移動させられている状態になっていると共に、マイクロスイッチ91が支持アーム83の折り畳み状態を検出している状態において、手術用顕微鏡25に設けた下降粗動スイッチ95がONさせられると、第1の電動上下動装置17を作動させて第2の電動上下動装置24及び手術用顕微鏡25を所定量だけ下降粗動させる様になっている。これにより手術用顕微鏡25及び前置レンズ74は退避位置から使用位置に復帰させられる。

【0107】

このような第1の電動上下動装置17による手術用顕微鏡25の上昇粗動及び下降粗動時には、手術用顕微鏡25が同一軸線上を鉛直方向に直線的に移動させられるので、手術用顕微鏡25を正確に退避位置と使用位置との間で粗動操作できる。

【0108】

また、演算制御回路27は、レンズ支持アーム51の支持アーム83が上方に折り畳まれると共に、係止ピン58が係止板61の係止穴61aに係合させられた状態において、上昇微動スイッチ32からの操作信号が入力されると、第2の電動上下動装置24の第2駆動モータ26を作動制御して手術用顕微鏡25を前置レンズ74と一体に上昇微動させる。

【0109】

また、演算制御回路27は、レンズ支持アーム51の支持アーム83が上方に折り畳まれると共に、係止ピン58が係止板61の係止穴61aに係合させられた状態において、下降微動スイッチ33からの操作信号が入力されると、第2の電動上下動装置24の第2駆動モータ26を作動制御して手術用顕微鏡25を前置レンズ74と一体に下降微動させる。

【0110】

従って、術者は、手術用顕微鏡 25 及び前置レンズ 74 は退避位置から使用位置に復帰させられた状態において、上昇微動スイッチ 32 と下降微動スイッチ 33 を交互に操作操作して手術用顕微鏡 25 及び前置レンズ 74 を一体的に上下に微動させることにより、前置レンズ 74 を使用しない状態で、手術用顕微鏡 25 の観察部位（手術部位）に対する合焦操作を行うことができる。そして、術者は、この合焦がなされた状態で、手術用顕微鏡 25 により手術部位を観察しながら手術を行う。

<前置レンズ使用位置への上昇粗動のための設定等>

また、レンズ支持アーム 51 の支持アーム 83 を筐体部 42 の下面に沿うように折り畳むと共に、係止ピン 58 の先端を係止穴 61a に嵌合させることにより、レンズ支持アーム 51 及び前置レンズ 74 を収納状態にして、前置レンズ 74 を使用しない状態にし、この状態で被検眼等の手術を行うこともある。この状態では、手術用顕微鏡 25 が前置レンズ 74 を使用する場合よりも被検眼に近い位置にある。従って、この状態から前置レンズ 74 を使用しての手術に切り替えて使用する場合は、第 1 の電動上下動装置 17 の制御のための設定としては、次のようにすることもできる。

【0111】

すなわち、演算制御回路 27 は、第 1 の電動上下動装置 17 により支持部材 19 が下端まで移動させられている状態になっていると共に、マイクロスイッチ 91 が支持アーム 83 の折り畳み状態を検出している状態において、手術用顕微鏡 25 に設けた上昇粗動スイッチ 94 が ON させられると、第 1 の電動上下動装置 17 を作動させて支持部材 19 に複数の部材を介して支持された第 2 の電動上下動装置 24 及び手術用顕微鏡 25 を前置レンズ 74 を所定量だけ上昇粗動させる様になっている。この際の、手術用顕微鏡 25 の上昇粗動量は、レンズ支持アーム 51 の支持アーム 83 を下方に向けて、下前置レンズ 74 を手術用顕微鏡 25 の対物レンズ（図示せず）の下方に位置させることができる量（ストローク）である。

【0112】

また、演算制御回路 27 は、第 1 の電動上下動装置 17 により支持部材 19 が上端まで移動させられている状態になっていると共に、マイクロスイッチ 91 が支持アーム 83 の折り畳み状態を検出している状態において、手術用顕微鏡 25 に設けた下降粗動スイッチ 95 が ON させられると、第 1 の電動上下動装置 17 を作動させて第 2 の電動上下動装置 24 及び手術用顕微鏡 25 を所定量だけ下降粗動させる様になっている。これにより手術用顕微鏡 25 は、前置レンズ 74 を使用しないで被検眼等の観察部位（手術部位）を観察できる位置に復帰させられる。

【0113】

この構成により、前置レンズ 74 を使用しないで手術用顕微鏡 25 のみで被検眼等の観察部位（手術部位）を観察しながらの手術中に、前置レンズ 74 を使用しての手術に切り替えたい場合には、支持アーム 83 を筐体部 42 に沿うように折り畳んでマイクロスイッチ 91 を ON させた状態で上昇粗動スイッチ 94 を押せばよい。これにより演算制御回路 27 は、第 1 の電動上下動装置 17 を作動制御して、X-Y 微動装置 20、支持軸 22、支持ブラケット 23、第 2 の電動上下微動装置 24 及び手術用顕微鏡 25 を一体に所定量だけ上昇粗動させて、手術用顕微鏡 25 がレンズ支持アーム 51 を下方に展開することができるようにすることができる。そして、この展開により前置レンズ 74 を手術用顕微鏡 25 の対物レンズ（図示せず）の下方に配置して、被検眼等の観察部位（手術部位）を手術用顕微鏡 25 と前置レンズ 74 を用いて観察しながら手術を行うことができる。

【0114】

また、前置レンズ 74 を使用時に、この前置レンズ 74 を使用しないで手術用顕微鏡 25 のみで被検眼等を観察したい場合には、支持アーム 83 を筐体部 42 に沿うように折り畳んでマイクロスイッチ 91 を ON させた状態で下降騒動スイッチ 95 を押せばよい。これにより演算制御回路 27 は、第 1 の電動上下動装置 17 を作動制御して、X-Y 微動装置 20、支持軸 22、支持ブラケット 23、第 2 の電動上下微動装置 24 及び手術用顕微鏡 25 を一体に所定量だけ下降粗動させて、被検眼等の観察部位（手術部位）を手術用顕微鏡 25 のみで観察しながら手術を行うことができる。尚、この下降粗動操作の前には、係止ピン 58 の先

端を係止穴 61a に嵌合させることにより、レンズ支持アーム 51 及び前置レンズ 74 を収納状態にして、前置レンズ 74 を使用しない状態にする。

【0115】

このような構成によれば、X-Y 微動装置 20、支持軸 22、支持ブラケット 23、第 2 の電動上下動装置 24 及び手術用顕微鏡 25 等の上昇粗動操作又は下降粗動操作に伴うストロークは、これらを更に大きく退避させたり又は復帰させたりするストロークよりは小さくて済むことになる。この結果、第 1 の電動上下動装置 17 には小型のものをを用いることができるので、コンパクトな構成で前置レンズ 74 のための手術用顕微鏡 25 の上昇粗動操作及び手術用顕微鏡 25 のみによる観察のための下降粗動操作を行うことができる。

【0116】

この様に、平行リンク式の支持アーム（第 2 アーム 6）から先の手術用顕微鏡 25 を電動上下動装置 17 で上下に粗動操作できるようにしているので、大きな駆動エネルギーを必要とせずに手術用顕微鏡 25 を前置レンズ 74 の使用位置ま迅速且つ正確に粗動できる。

【0117】

また、このような第 1 の電動上下動装置 17 による手術用顕微鏡 25 の上昇時には、手術用顕微鏡 25 が観察光軸に近い位置で同一軸線上を鉛直方向に直線的に移動させられるので、手術用顕微鏡 25 を正確且つ迅速に前置レンズ 74 の使用位置に移動動操作できる。

【0118】

更に、重量が大きく長さの長い平行リンク式の支持アーム（第 2 アーム 6）の上下粗動がないので、手術中における上昇粗動又は下降粗動に伴う平行リンク式の支持アーム（第 2 アーム 6）の上下方向及び左右方向への振動等も生じないので、手術用顕微鏡 25 を安定して上昇粗動又は下降粗動させることができる。k の結果、手術用顕微鏡 25 の上下への粗動直後の手術部位等の観察もぶれたりすることなく安定して観察できるので、手術用顕微鏡 25 の上下への粗動直後に迅速に手術等を再開できる。

【0119】

以上説明したように、この発明の実施の形態の手術用顕微鏡支持装置は、顕微鏡支持部（第2アーム6側の支持ブラケット23）と、対物レンズを有する手術用顕微鏡25と、前記手術用顕微鏡25を前記顕微鏡支持部（支持ブラケット23）に昇降駆動可能に支持する電動昇降装置（第2の電動上下動装置24）と、上下に向けて延び且つ顕微鏡支持部（支持ブラケット23）側のアーム支持部（ケース本体24a）に支持された上アーム部52及び前記上アーム部52に沿う方向に折り畳み可能に前記上アーム部52の下端部に一端部が保持された下アーム部53を有するレンズ支持アーム51と、前記下アーム部53の他端部に保持された前置レンズ74を備えている。また、前記下アーム部52は、下方に向けて展開されたときに前記手術用顕微鏡25の下方に配設されて、前記前置レンズ74を前記対物レンズの下方に配置する折曲アーム部（折曲アーム73）を有する。更に、前記上アーム部52は前記アーム支持部（ケース本体24a）に所定範囲内で昇降可能に保持され、前記手術用顕微鏡25の側部に係止部（係止穴61a）が設けられていると共に、前記上アーム部52の下端部を前記手術用顕微鏡25の下端部付近まで上昇させた位置で前記係止部（係止穴61a）に係止させる被係止手段（係止ピン58）が前記上アーム部52に設けられている。

【0120】

この構成によれば、上アーム部52の被係止手段（係止ピン58）を前記係止部（係止穴61a）に係止させていない状態では、レンズ支持アーム51の上アーム部52は電動昇降装置（第2の電動上下動装置24）及び手術用顕微鏡25に対して相対的に上下動できる状態となっている。従って、この状態で電動昇降装置（第2の電動上下動装置24）を作動させて手術用顕微鏡25を上下動させることにより、手術用顕微鏡25はレンズ支持アーム51及び前置レンズ74に対して相対的に上下動できる。これにより、手術用顕微鏡25の対物レンズと前置レンズ74との間隔調整を電動昇降装置（第2の電動上下動装置24）により行うことができる。

【0121】

また、レンズ支持アーム51の下アーム部53を上アーム部52に沿う方向に上方に向けて折り畳んで、前記上アーム部52の下端部を前記手術用顕微鏡25

の下端部付近まで上昇させた位置で、上アーム部 52 の被係止手段（係止ピン 58）を前記係止部（係止穴 61a）に係止させることにより、前置レンズ 74 を支持するレンズ支持アーム 51 を最適な位置に退避できる。すなわち、レンズ支持アーム 51 が手術用顕微鏡 25 の下端からほとんど突出しない状態にできる。これにより、前置レンズ 74 が不要な場合に、レンズ支持アーム 51 や前置レンズ 74 が手術等の邪魔になるのを防止できる。

【0122】

この状態で電動昇降装置（第 2 の電動上下動装置 24）を作動させて手術用顕微鏡 25 を上下動させることにより、手術用顕微鏡 25 はレンズ支持アーム 51 及び前置レンズ 74 と一体的に上下動できるので、手術用顕微鏡 25 を電動昇降装置（第 2 の電動上下動装置 24）により最大に上昇させることで、レンズ支持アーム 51 及び前置レンズ 74 も折り畳んだ状態で最適な位置に退避できる。

【0123】

また、この発明の実施の形態の手術用顕微鏡支持装置では、支柱 2 に粗動用の電動昇降装置（第 1 の電動上下微動装置 17）を介して支持された手術用顕微鏡 25 と、下方に展開された使用位置と上方に収納された収納位置との間で移動可能に前記手術用顕微鏡の支持部側に支持されたレンズ支持アーム 51 と、前記レンズ支持アームに保持された前置レンズ 74 と、前記電動昇降装置を作動制御する制御手段（演算制御回路 27）と、上下粗動用のスイッチ（30, 31 又は 94, 95）を備えている。また、手術用顕微鏡支持装置は、前記レンズ支持アーム 51 の収納状態を検出して検出信号を出力する検出手段（マイクロスイッチ 91）が設けられていると共に、前記制御手段（演算制御回路 27）は前記検出信号を受けているときのみ前記スイッチ（30, 31 又は 94, 95）の操作により前記電動昇降装置（第 1 の電動上下微動装置 17）を作動制御して前記手術用顕微鏡 25 を上下粗動可能とさせる様になっている。

【0124】

この構成によれば、十分な安全を確保した状態で手術用顕微鏡 25 の上下粗動操作を行うことができる。

【0125】

また、この発明の実施の形態の手術用顕微鏡支持装置では、前記レンズ支持アーム 5 1 は前記支持部（本体ケース 2 4 a）に所定範囲内で昇降可能に保持されていると共に、前記レンズ支持アーム 5 1 を前記手術用顕微鏡 2 5 に収納位置で係止させる係止手段（係止ピン 4 8）を設けている。

【0 1 2 6】

この構成によれば、レンズ支持アーム 5 1 及び前置レンズ 7 4 を収納した状態で、レンズ支持アーム 5 1 及び前置レンズ 7 4 を手術用顕微鏡 2 5 と一体に上下に粗動操作することができる。

【0 1 2 7】

【発明の効果】

以上説明した様に構成したので、この発明は、十分な安全を確保した状態で手術用顕微鏡の上下粗動が行える。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

この発明にかかる手術用顕微鏡支持装置の斜視図である。

【図 2】

（a）は図 1 のレンズ支持アームの拡大斜視図、（b）は（a）の A 1 - A 1 線に沿う断面図である。

【図 3】

図 1、図 2（a）のレンズ支持アームを折り畳んだ状態の部分拡大側面図である。

【図 4】

図 3 のレンズ支持アームを手術用顕微鏡に係止させた状態の部分拡大側面図である。

【図 5】

図 4 の手術用顕微鏡を第 2 の微動装置により最大に上昇させたときの部分拡大側面図である。

【図 6】

図 4 の A 2 - A 2 線に沿う断面図である。

【図 7】

図 1 に示した手術用顕微鏡支持装置の制御回路図である。

【図 8】

この発明の実施の形態 2 にかかる手術用顕微鏡支持装置の部分側面図である。

【図 9】

図 8 に示した手術用顕微鏡支持装置の正面図である。

【図 1 0】

図 9 の要部拡大図である。

【図 1 1】

(a) は図 8 に示した手術用顕微鏡支持装置のレンズ支持アームを折り畳んだ状態の側面図、(b) は (a) の A 3 - A 3 線に沿う断面図である。

【図 1 2】

図 1 1 (a) の要部拡大図である。

【図 1 3】

図 1 2 の A 4 - A 4 線に沿う断面図である。

【図 1 4】

(a) 8 の要部拡大説明図、(b) は (a) の平面図である。

【図 1 5】

図 1 に示したフット操作装置の他の例を示す拡大斜視図である。

【図 1 6】

図 8 に示した手術用顕微鏡支持装置の制御回路図である。

【符号の説明】

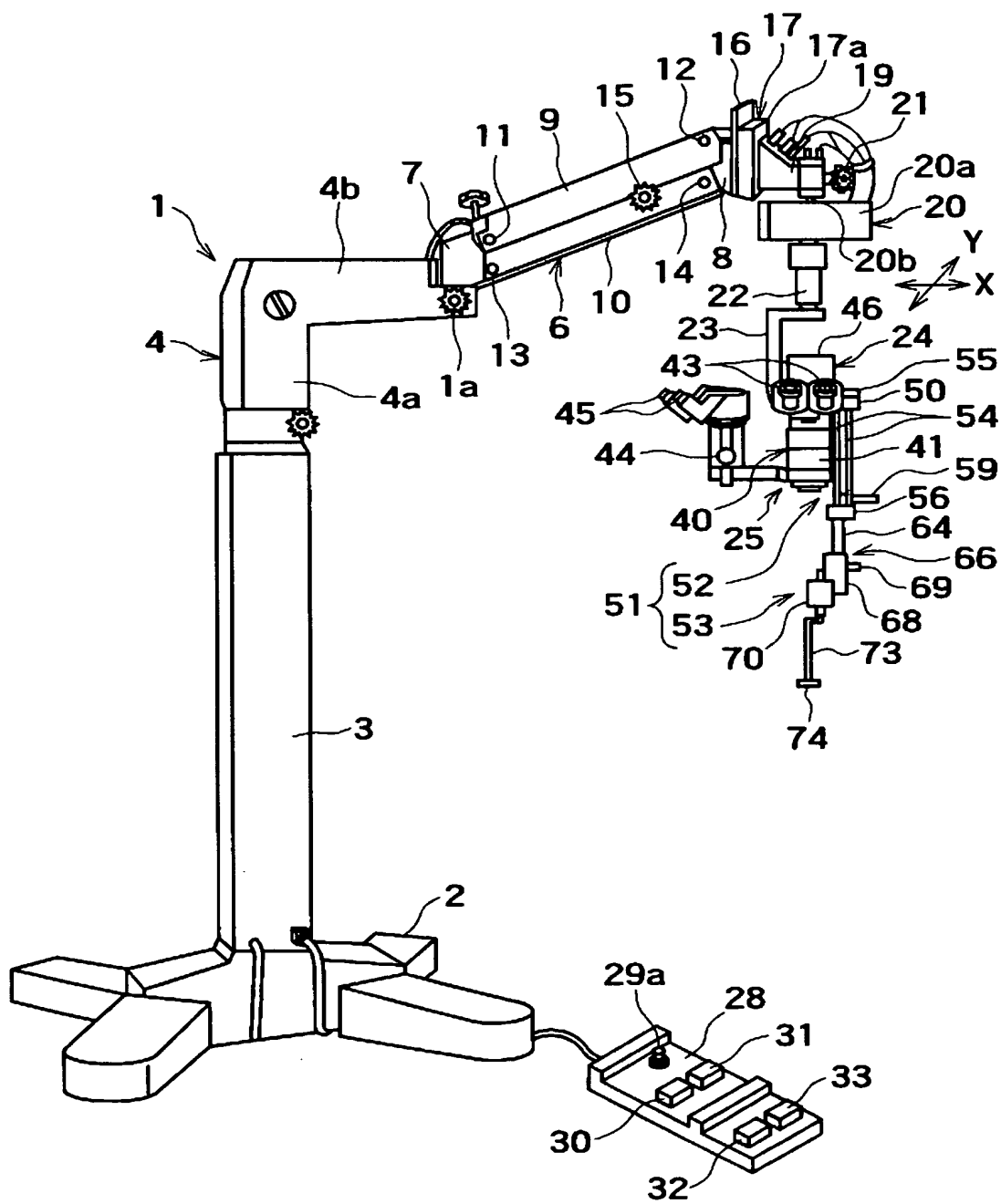
- 1 …手術用顕微鏡支持装置
- 2 3 …支持ブラケット (顕微鏡支持部)
- 1 7 …第 1 の電動上下動装置 (電動昇降装置)
- 2 4 a …ケース本体 (アーム支持部)
- 2 5 …手術用顕微鏡
- 5 1 …レンズ支持アーム

5 8 …係止ピン（被係止手段）

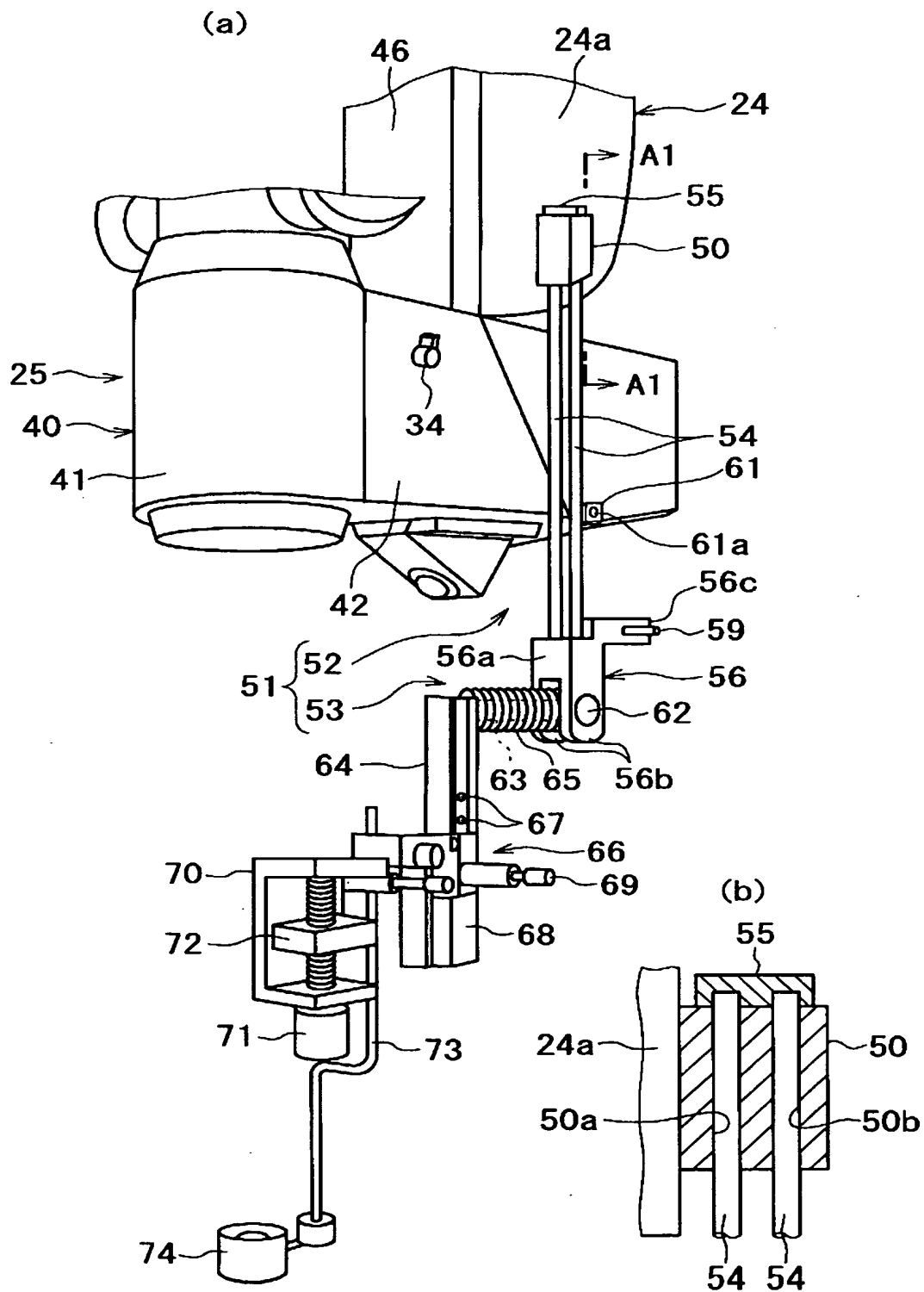
7 4 …前置レンズ

【書類名】 図面

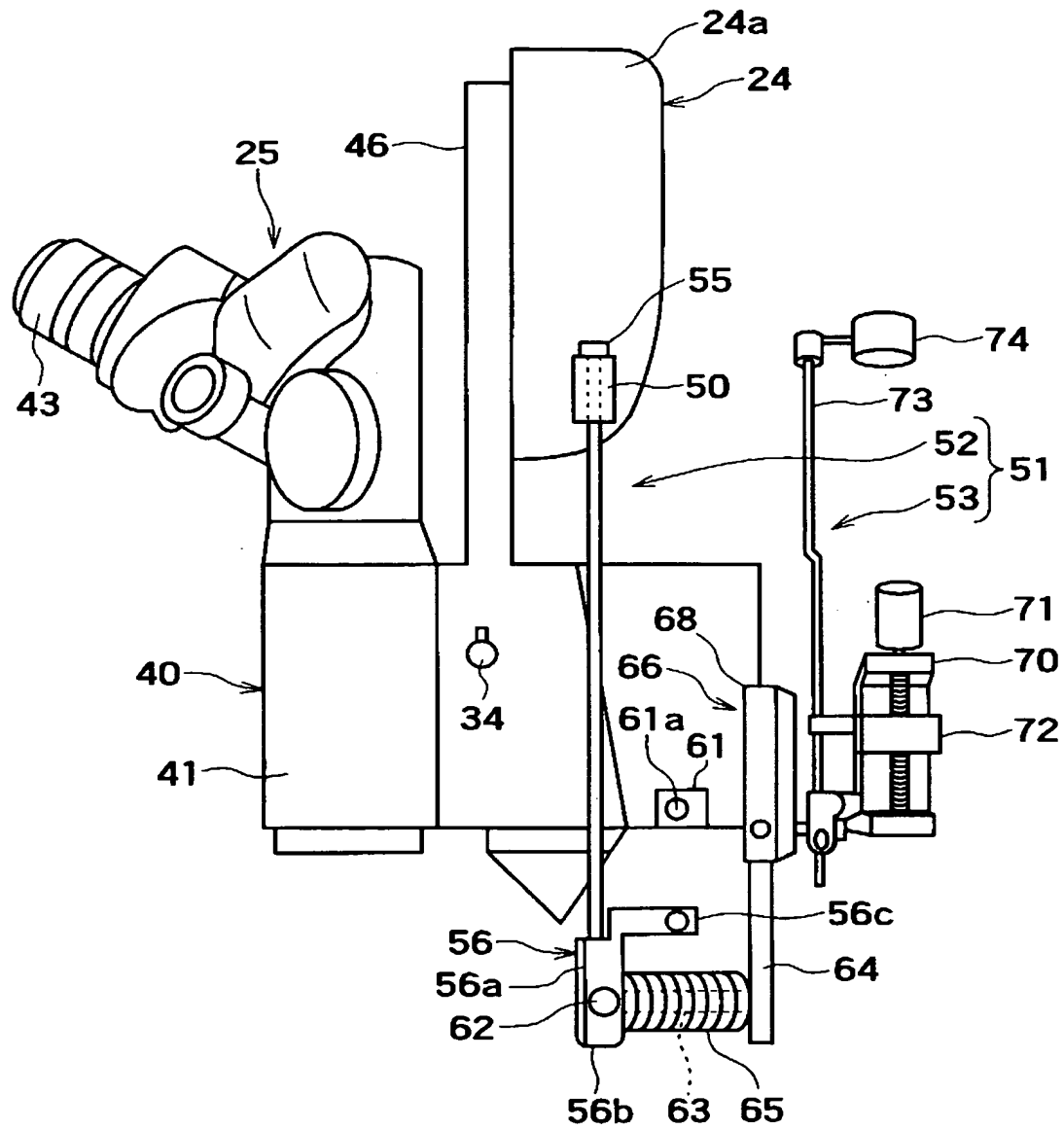
【図 1】



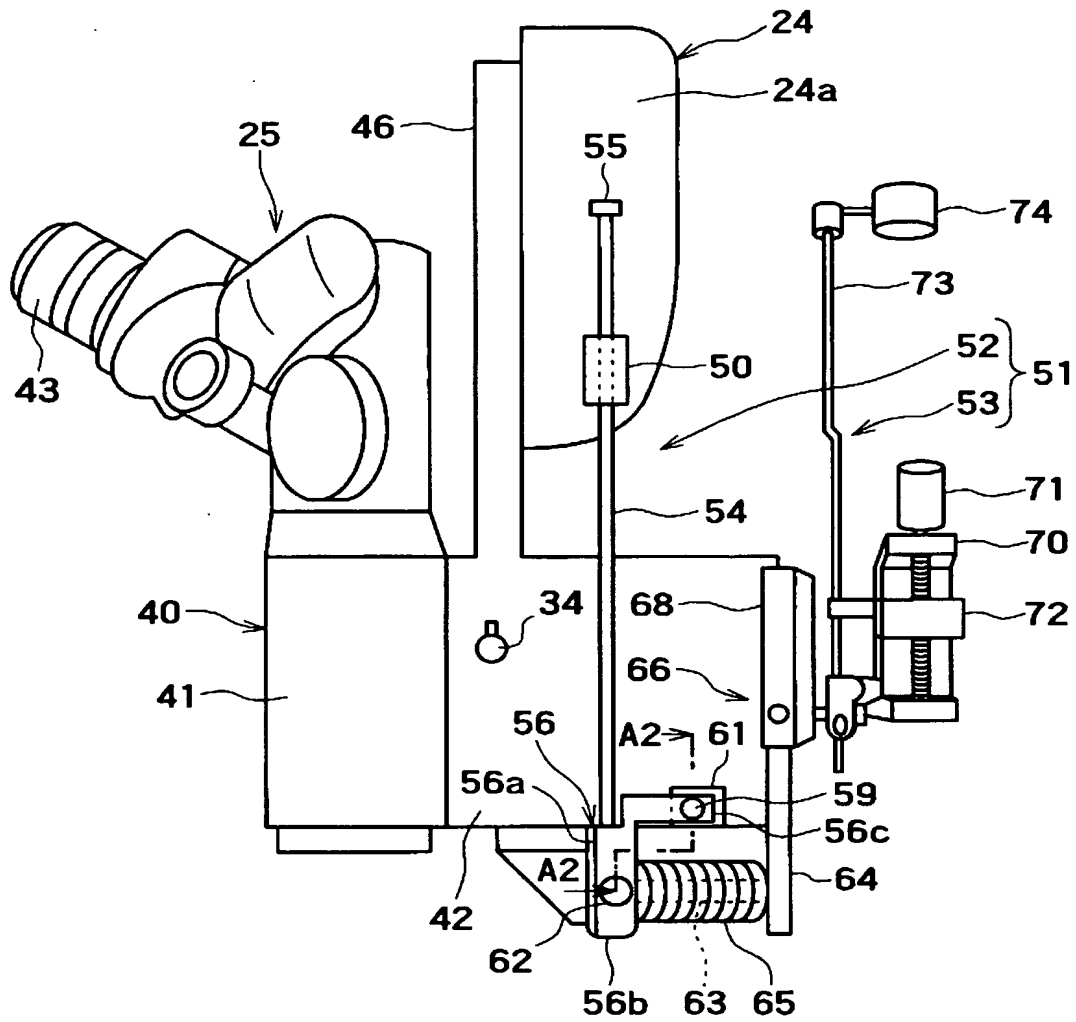
【図 2】



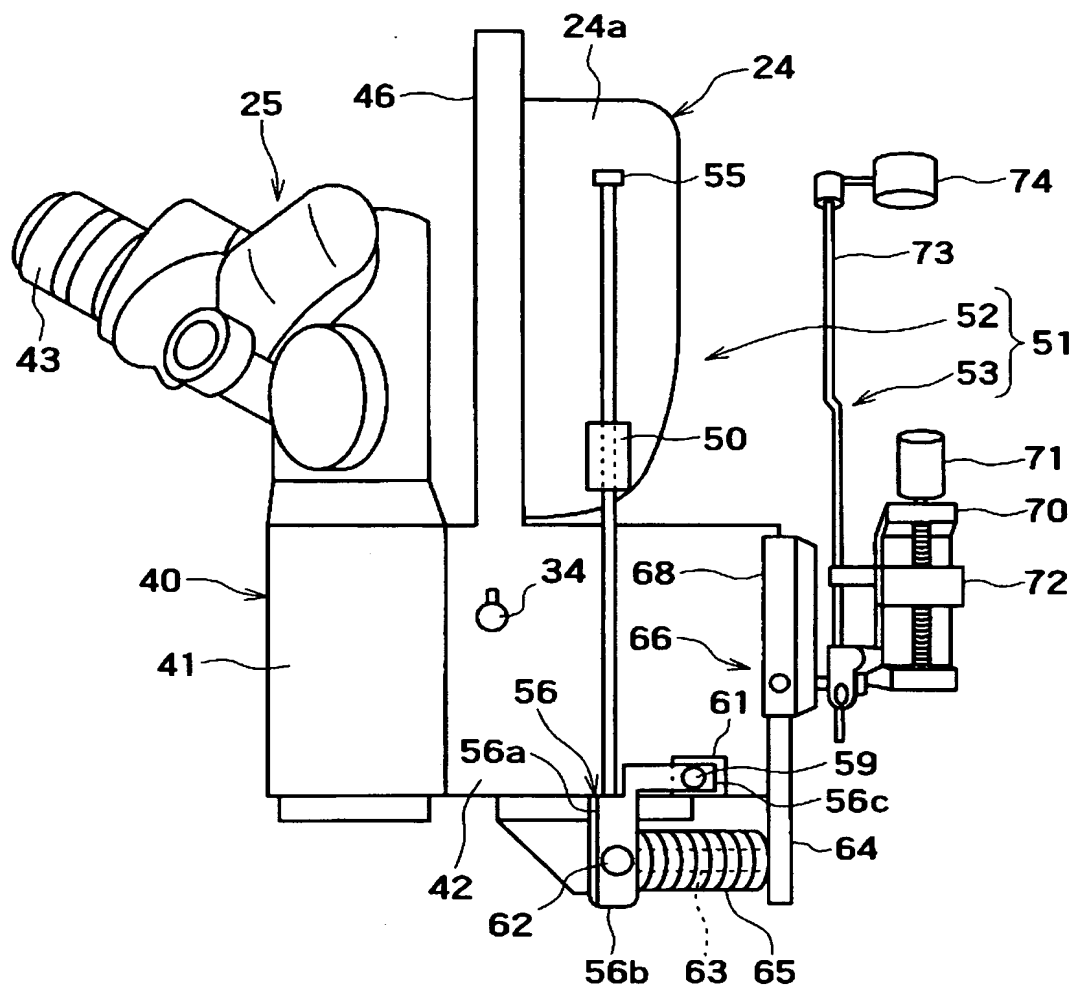
【図 3】



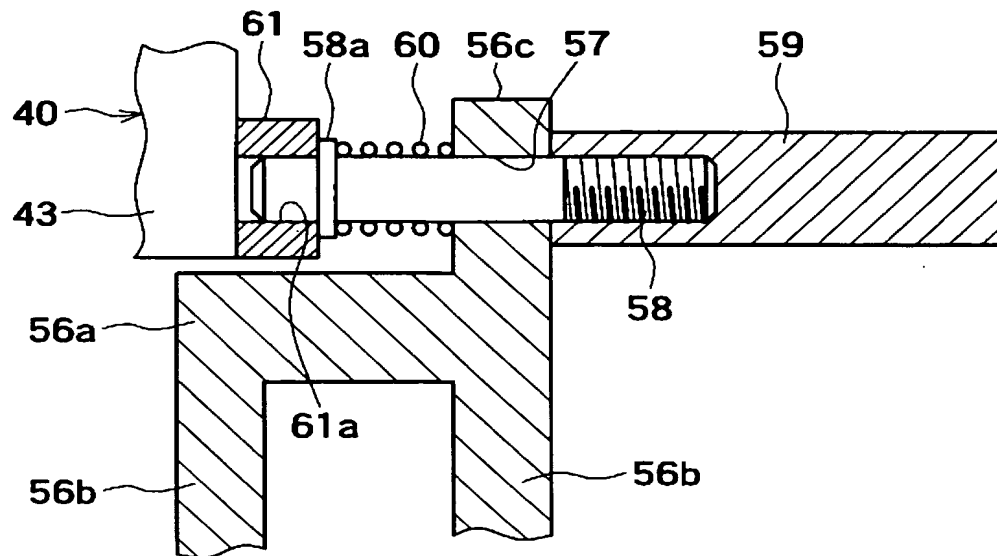
【図 4】



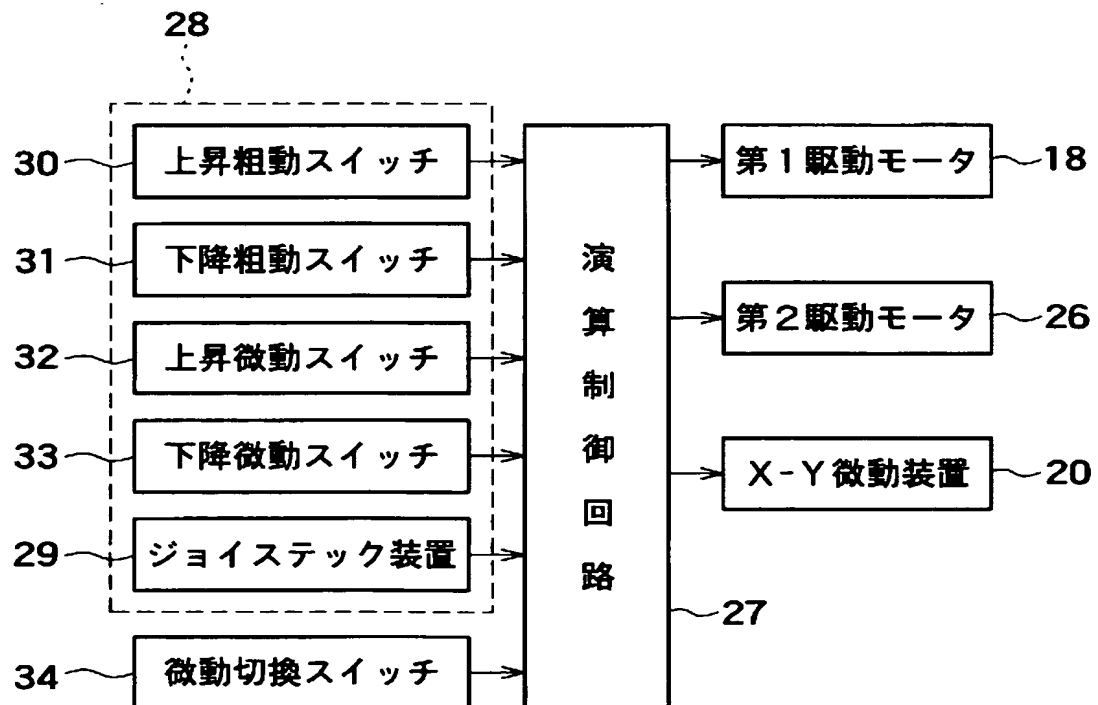
【図 5】



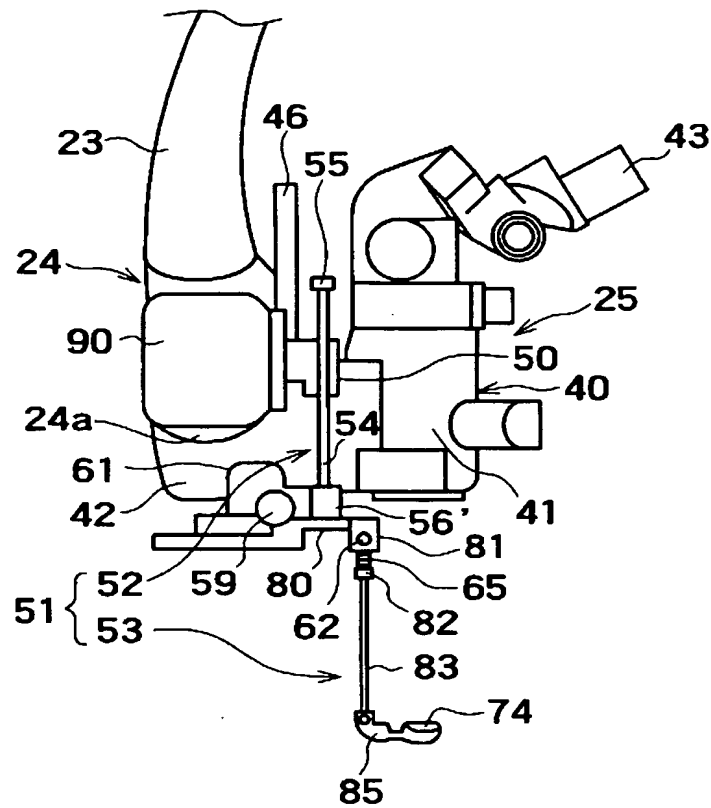
【図 6】



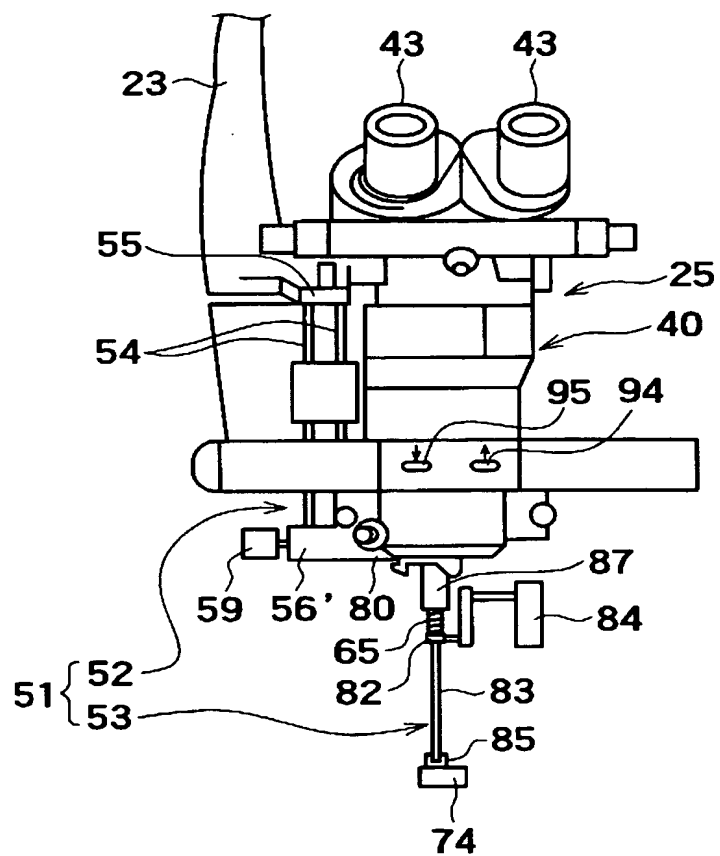
【図 7】



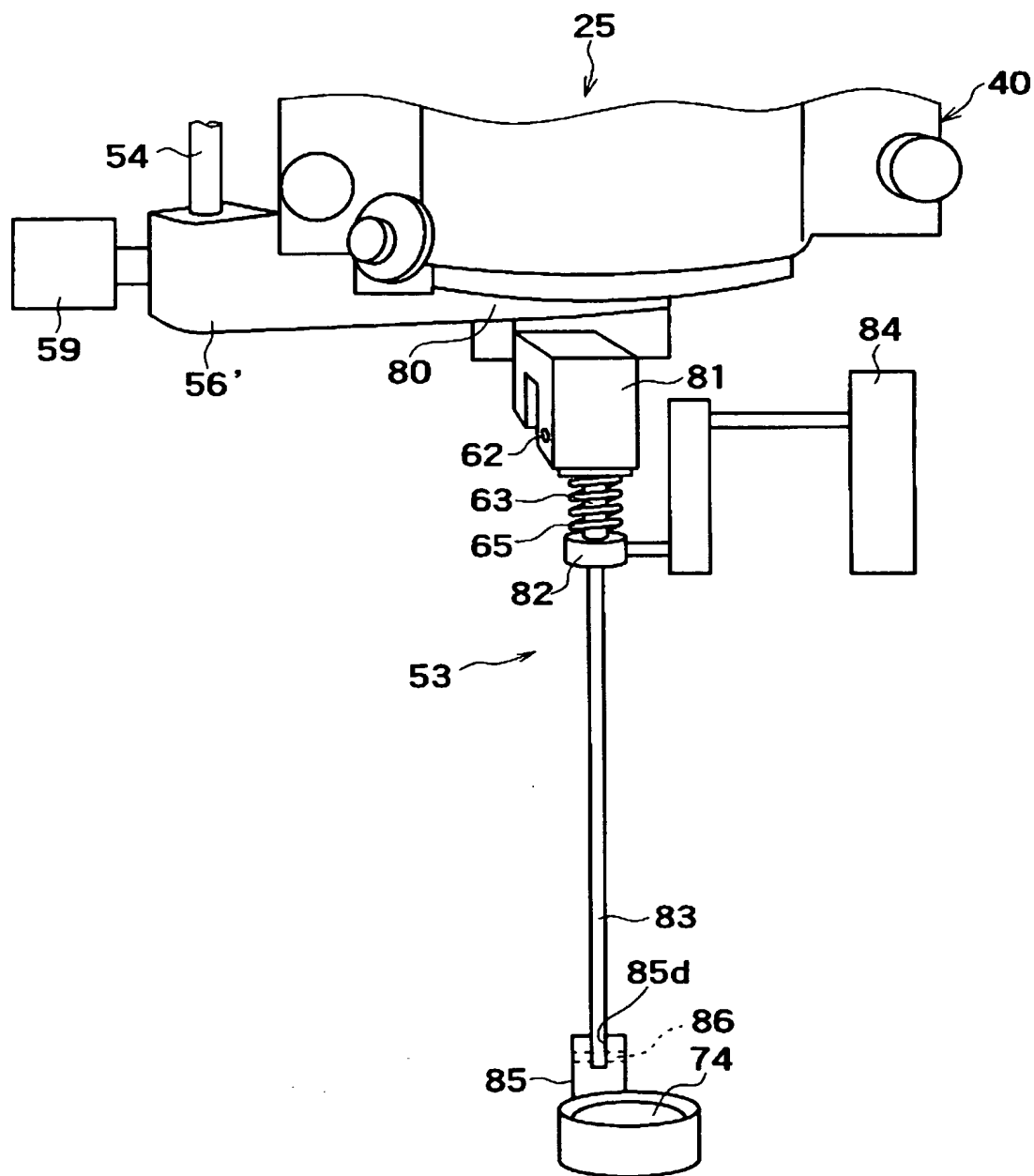
【図 8】



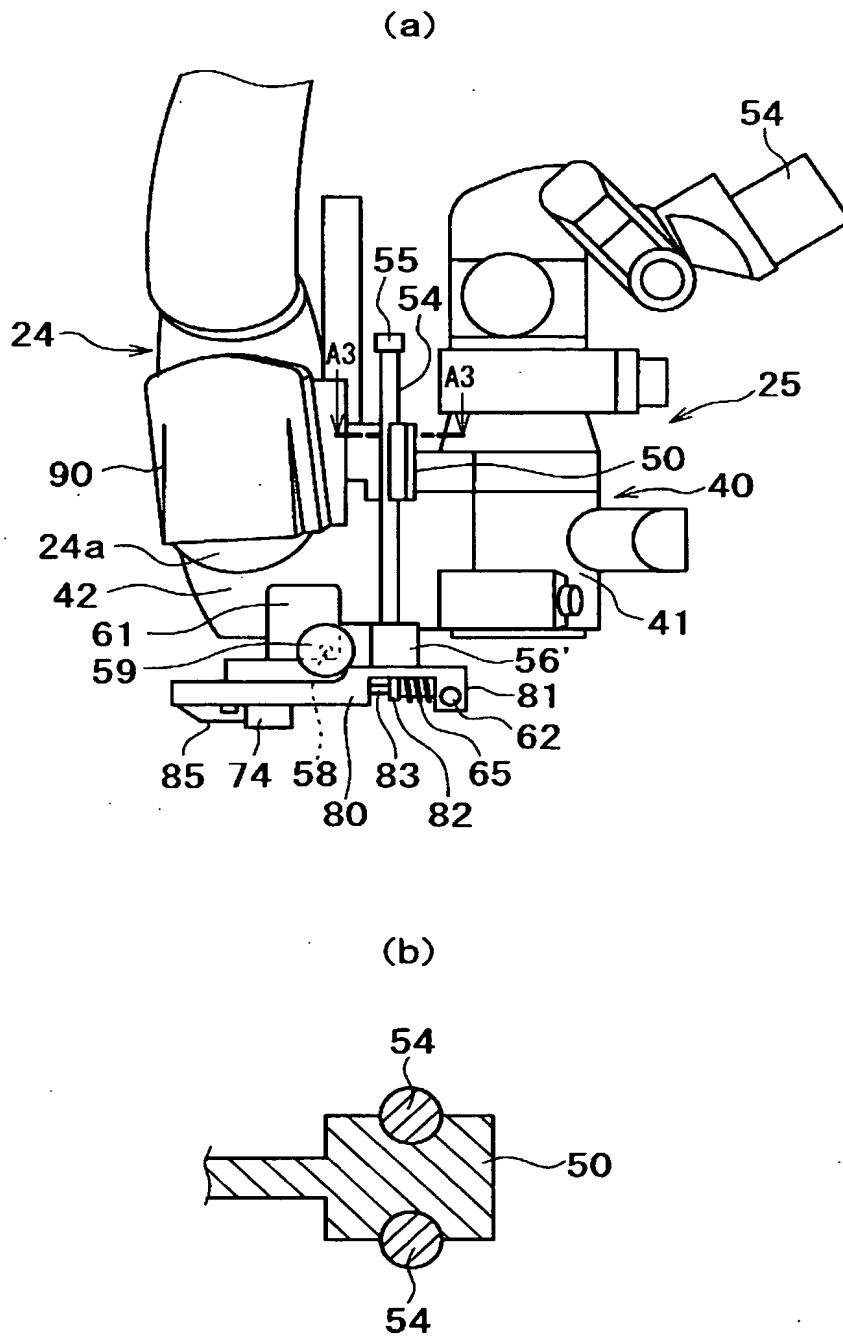
【図 9】



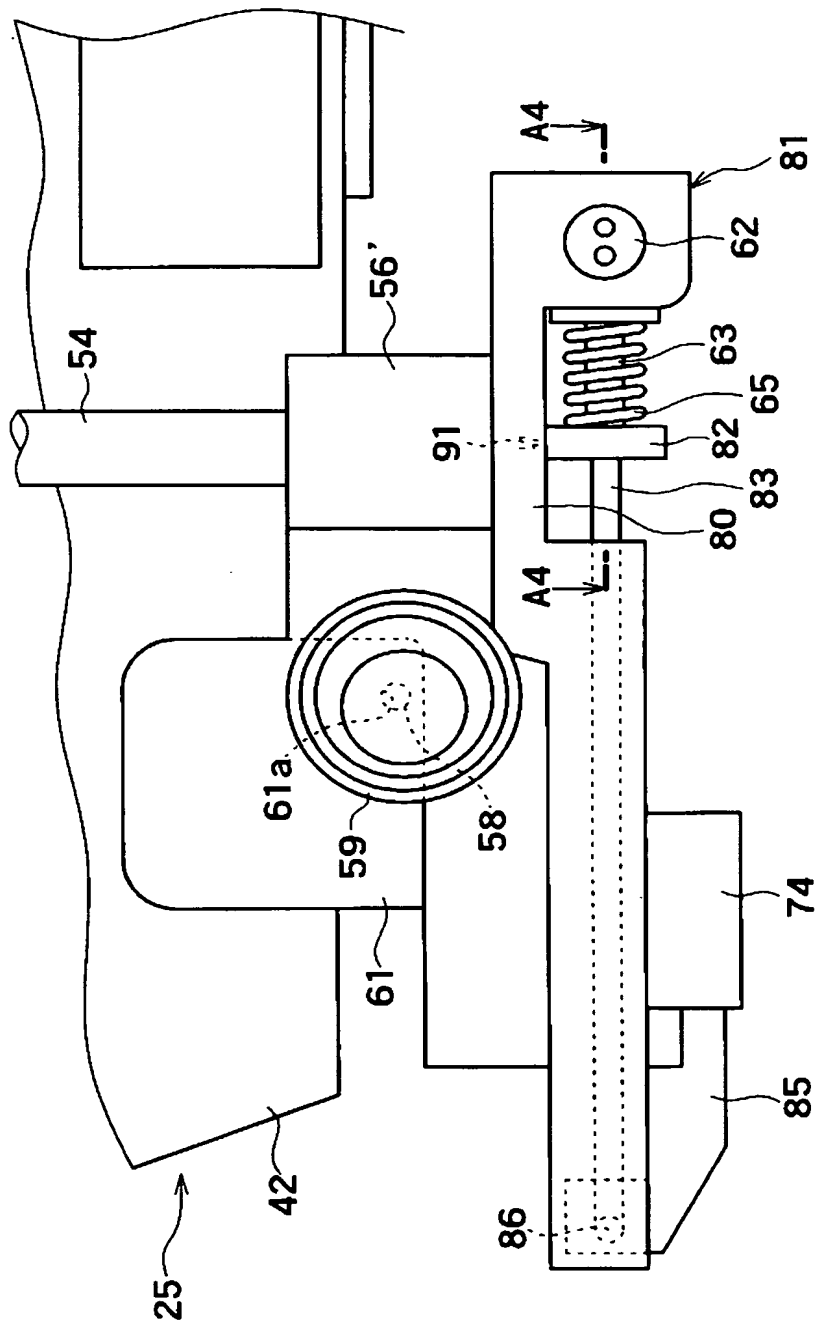
【図 10】



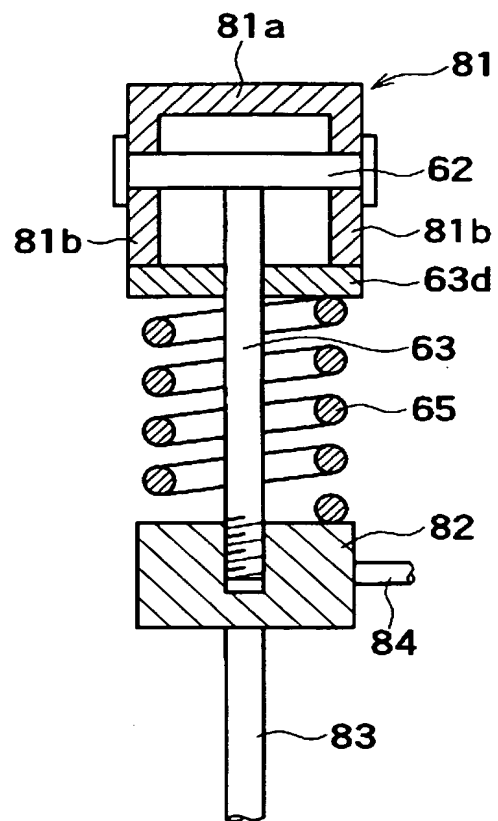
【図 1 1】



【図 12】

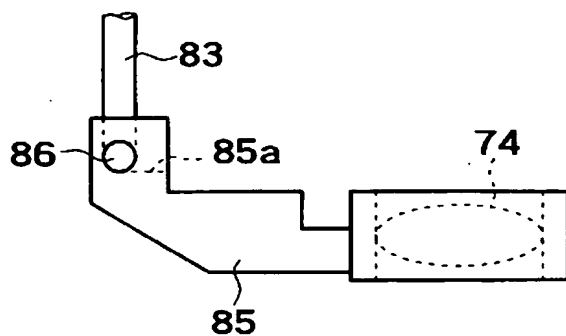


【図 13】

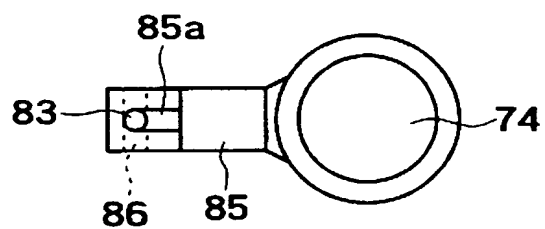


【図 14】

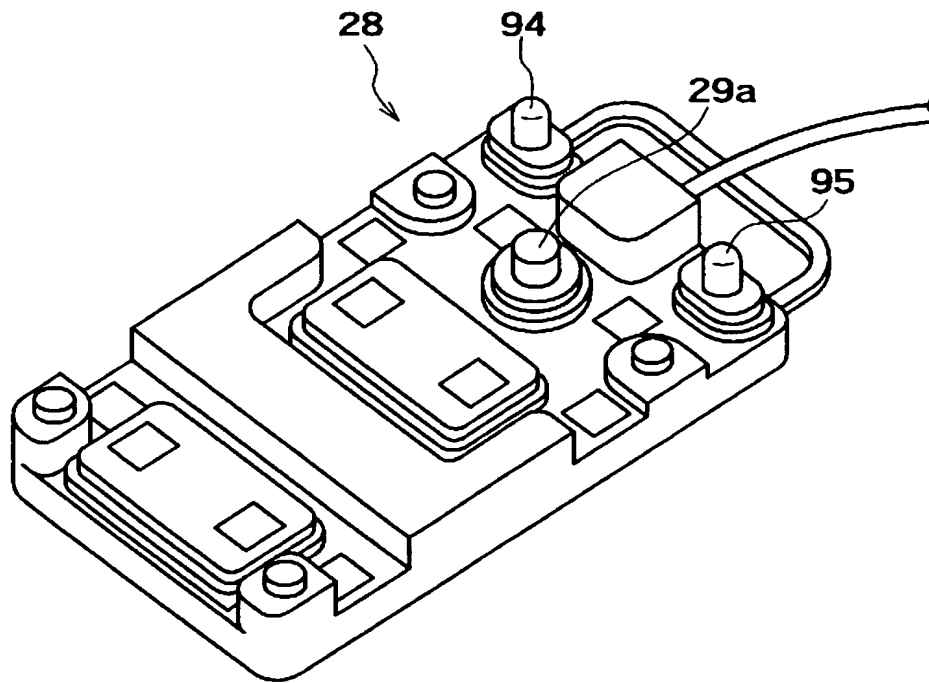
(a)



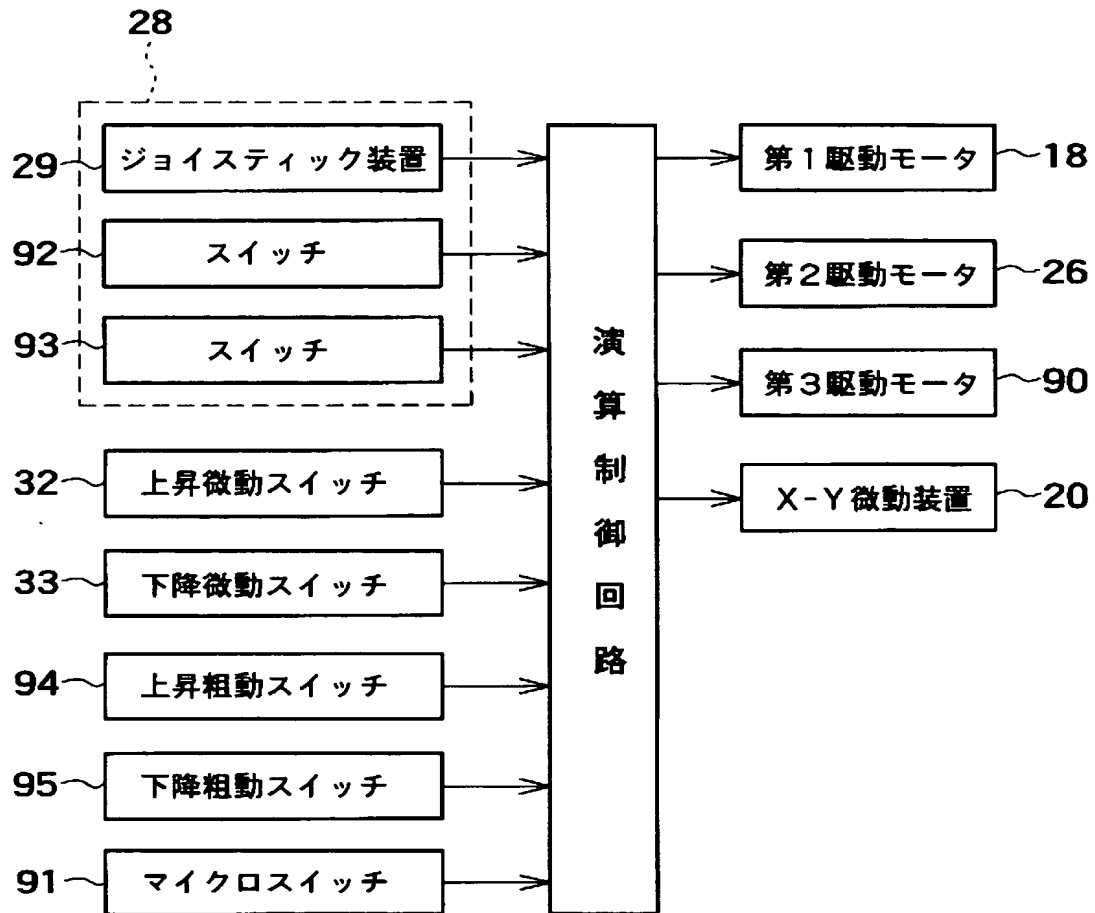
(b)



【図 15】



【図 16】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 十分な安全を確保した状態で手術用顕微鏡の上下粗動が行える手術用顕微鏡支持装置を提供すること。

【解決手段】 支柱 2 に粗動用の電動昇降装置（第 1 の電動上下微動装置 17）を介して支持された手術用顕微鏡 25 と、下方に展開された使用位置と上方に収納された収納位置との間で移動可能に前記手術用顕微鏡の支持部側に支持されたレンズ支持アーム 51 と、前記レンズ支持アームに保持された前置レンズ 74 と、前記電動昇降装置を作動制御する制御手段（演算制御回路 27）と、上下粗動用のスイッチ（30, 31 又は 94, 95）を備えている。また、手術用顕微鏡支持装置は、前記レンズ支持アーム 51 の収納状態を検出して検出信号を出力する検出手段（マイクロスイッチ 91）が設けられていると共に、前記制御手段（演算制御回路 27）は前記検出信号を受けているときのみ前記スイッチ（30, 31 又は 94, 95）の操作により前記電動昇降装置（第 1 の電動上下微動装置 17）を作動制御して前記手術用顕微鏡 25 を上下粗動させる様になっている。

【選択図】 図 1



特願 2 0 0 3 - 0 2 2 8 3 2

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [0 0 0 2 2 0 3 4 3]

1. 変更年月日	1 9 9 0 年 8 月 8 日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都板橋区蓮沼町 7 5 番 1 号
氏 名	株式会社トプコン